SINAMICS S110

Manuale delle liste · 06/2012

SINAMICS

SIEMENS

SIEMENS

SINAMICS

SINAMICS S110

Manuale delle liste

Prefazione

1 Parametri

2 Schemi logici

3 Anomalie e avvisi

A Appendice

B Indice delle abbreviazioni

C Indice analitico

Valido per

Azionamento	**Versione firmware**
SINAMICS	**4.4**

6SL3097-4AP10-0CP3

06/2012

Avvertenze tecniche di sicurezza

Il presente manuale contiene avvertenze che devono essere osservate per la sicurezza personale e la prevenzione dei danni materiali. Le avvertenze per la sicurezza personale sono evidenziate da un triangolo di pericolo mentre quelle per i danni materiali sono senza triangolo di pericolo. Le avvertenze di sicurezza vengono rappresentate in ordine decrescente, in base al grado di pericolo:

Pericolo

significa che la mancata osservanza delle opportune misure precauzionali **provoca** la morte o gravi lesioni fisiche.

Avviso

significa che la mancata osservanza delle opportune misure precauzionali **può** causare la morte o gravi lesioni fisiche.

Cautela

con un triangolo di pericolo significa che la mancata osservanza delle opportune misure precauzionali **può** causare lievi lesioni fisiche.

Cautela

senza triangolo di pericolo significa che la mancata osservanza delle opportune misure precauzionali può causare danni materiali.

Attenzione

significa che la mancata osservanza della relativa indicazione può causare un risultato o uno stato indesiderato.

Nel caso in cui sussistano più gradi di pericolo viene sempre impiegato il simbolo con il grado di pericolo più elevato. Se in un avviso di pericolo si richiama l'attenzione sul rischio di lesioni personali utilizzando il triangolo, può anche essere contemporaneamente segnalato il rischio di possibili danni materiali.

Personale qualificato

L'apparecchio o il sistema in questione deve essere installato e messo in servizio soltanto nel rispetto della presente documentazione. La messa in servizio e l'esercizio di un apparecchio/sistema devono essere effettuati solo da **personale qualificato**. Come personale qualificato ai sensi delle avvertenze tecniche di sicurezza contenute in questa documentazione si intendono le persone che dispongono delle qualifiche per mettere in servizio, collegare a terra e contrassegnare apparecchiature, sistemi e circuiti elettrici rispettando gli standard della tecnica di sicurezza.

Uso conforme alle prescrizioni di prodotti Siemens

Osservare quanto segue:

Avviso

I prodotti Siemens devono essere utilizzati solo per i casi d'impiego previsti nel catalogo e nella rispettiva documentazione tecnica. Qualora vengano impiegati prodotti o componenti di terzi, questi devono essere consigliati oppure approvati da Siemens. Il funzionamento corretto e sicuro dei prodotti presuppone un trasporto, un magazzinaggio, un'installazione, un montaggio, una messa in servizio, un utilizzo e una manutenzione appropriati e a regola d'arte. Devono essere rispettate le condizioni ambientali consentite. Devono essere osservate le avvertenze contenute nella rispettiva documentazione.

Marchi registrati

Tutte le denominazioni contrassegnate con ® sono marchi registrati di Siemens AG. Le restanti denominazioni utilizzate nella presente documentazione possono essere marchi il cui uso da parte di terzi per

Copyright Siemens AG 2012 All Rights Reserved

La duplicazione, la cessione e l'utilizzo di questa pubblicazione sono vietati, salvo in caso di esplicita autorizzazione. Le trasgressioni sono passibili di risarcimento dei danni. Tutti i diritti sono riservati, in particolare in caso di brevetti o modelli di utilità.

Siemens AG
Industry Sector
Postfach 4848
90327 NÜRNBERG
GERMANY

Esclusione di responsabilità

In questa documentazione abbiamo verificato che il contenuto tecnico corrisponda realmente all'hardware e al software descritti. Non potendo comunque escludere eventuali differenze, non garantiamo una concordanza totale. Il contenuto dei nostri manuali viene revisionato regolarmente in modo da poter apportare eventuali modifiche nelle successive edizioni.

♥ Σιεμενσ ΑΓ 2012
Con riserva di modifiche tecniche.

Prefazione

Documentazione SINAMICS

La documentazione SINAMICS è suddivisa nelle seguenti categorie:

- Documentazione generale/Cataloghi
- Documentazione per il costruttore / per il service

Ulteriori informazioni

Il link indicato permette di accedere a informazioni sui seguenti temi:

- Ordinazione della documentazione / elenco delle pubblicazioni
- Altri link per il download dei documenti
- Uso della documentazione online (ricerca e consultazione di manuali e informazioni).

http://www.siemens.com/motioncontrol/docu

Per domande relative alla documentazione tecnica (ad es. suggerimenti, correzioni) si prega di inviare una e-mail al seguente indirizzo:

docu.motioncontrol@siemens.com

My Documentation Manager

Il seguente link fornisce informazioni su come organizzare la documentazione in base ai contenuti Siemens e integrarla nella propria documentazione della macchina:

http://www.siemens.com/mdm

Training

Questo link fornisce informazioni relative a SITRAIN, il programma di formazione Siemens per i prodotti, i sistemi e le soluzioni della tecnica di automazione:

http://www.siemens.com/sitrain

Domande frequenti (FAQ)

Le Frequently Asked Questions si trovano nelle pagine Service&Support selezionando Product Support:

http://support.automation.siemens.com

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

SINAMICS

Informazioni su SINAMICS si trovano all'indirizzo:

http://www.siemens.com/sinamics

Fasi di utilizzo e relativa documentazione/tool (esempio)

Tabella Prefazione-1Fasi di utilizzo e tool/documentazione disponibili

Fase di utilizzo	Tool/documenti
Orientamento	SINAMICS S Documentazione commerciale
Pianificazione/progettazione	Tool di progettazione SIZER Manuale di progettazione Motori
Scelta/ordinazione	Cataloghi SINAMICS S
Installazione/montaggio	• SINAMICS S120 Manuale del prodotto Control Units e componenti di sistema integrativi • SINAMICS S120 Manuale del prodotto Parti di potenza Booksize • SINAMICS S120 Manuale del prodotto Parti di potenza Chassis • SINAMICS S150 Istruzioni operative
Messa in servizio	• Tool di messa in servizio STARTER • SINAMICS S120 Getting Started • SINAMICS S120 Manuale per la messa in servizio • SINAMICS S120 Manuale per la messa in servizio CANopen • SINAMICS S120 Manuale di guida alle funzioni • SINAMICS S120/S150 Manuale delle liste • SINAMICS S150 Istruzioni operative
Utilizzo/esercizio	• SINAMICS S120 Manuale per la messa in servizio • SINAMICS S120/S150 Manuale delle liste • SINAMICS S150 Istruzioni operative
Manutenzione/service	• SINAMICS S120 Manuale per la messa in servizio • SINAMICS S120/S150 Manuale delle liste • SINAMICS S150 Istruzioni operative

Destinatari

La presente documentazione si rivolge a costruttori di macchine, tecnici della messa in servizio e personale del servizio tecnico che utilizzano SINAMICS.

Vantaggi

La presente documentazione fornisce le informazioni necessarie per la messa in servizio e il service relative a tutti i parametri, agli schemi logici, nonché alle anomalie e agli avvisi.

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

Questo manuale va utilizzato in aggiunta ad altri manuali o strumenti disponibili per il prodotto.

Configurazione standard

L'insieme delle funzionalità descritte nella presente documentazione può discostarsi dalle funzionalità presenti nel sistema di azionamento fornito.

- Il sistema di azionamento può contenere altre funzioni oltre a quelle descritte in questa documentazione. Ciò non costituisce però obbligo di implementazione di tali funzioni in caso di nuove forniture o di assistenza tecnica.
- Nella documentazione possono essere descritte funzioni che non sono disponibili in una determinata variante di prodotto del sistema di azionamento. Le funzionalità del sistema di azionamento fornito si possono ricavare unicamente dalla documentazione per l'ordinazione.
- Eventuali integrazioni o modifiche apportate dal costruttore della macchina devono essere documentate dallo stesso.

Analogamente, per motivi di chiarezza, anche la presente documentazione non contiene tutte le informazioni dettagliate per tutti i tipi di prodotto. La documentazione non può altresì tenere conto di tutti i casi possibili di installazione, funzionamento e manutenzione.

Strumenti di ricerca

Per un migliore orientamento vengono offerti i seguenti supporti:

1. Indice del contenuto
   - Indice del contenuto dell'intero manuale (dopo la Prefazione).
   - Indice degli schemi logici (capitolo 2.1).
2. Indice delle abbreviazioni
3. Indice analitico (Indice analitico)

Technical Support

Per i numeri telefonici nazionali dell'assistenza tecnica, vedere in Internet:

http://www.siemens.com/automation/service&support

Dichiarazione di conformità CE

La dichiarazione di conformità CE relativa alla direttiva EMC è disponibile in Internet all'indirizzo:

http://support.automation.siemens.com

Immettere come criterio di ricerca il numero 15257461 oppure rivolgersi alla filiale Siemens più vicina.

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

Indice del contenuto

1 Parametri 1-11

1.1 Panoramica dei parametri 1-12
1.1.1 Spiegazioni relative alla lista dei parametri 1-12
1.1.2 Intervalli numerici per i parametri 1-26

1.2 Lista dei parametri 1-29

1.3 Parametri per set di dati 1-745
1.3.1 Parametri per set di dati di comando (Command Data Set, CDS) 1-745
1.3.2 Parametri per set di dati di azionamento (Drive Data Set, DDS) 1-747
1.3.3 Parametri per set di dati dell'encoder (Encoder Data Set, EDS). 1-751
1.3.4 Parametri per set di dati del motore (Motor Data Set, MDS). 1-753
1.3.5 Parametri per set di dati della parte di potenza (Power unit Data Set, PDS). 1-755

2 Schemi logici 2-757

2.1 Indice del contenuto 2-758

2.2 Spiegazioni relative agli schemi logici 2-765

2.3 Panoramiche 2-770

2.4 Morsetti di ingresso/uscita CU305. 2-780

2.5 PROFIdrive 2-788

2.6 Parole di comando/stato interne 2-825

2.7 Controllo sequenziale 2-838

2.8 Comando freni 2-841

2.9 Safety Integrated 2-846

2.10 Canale del valore di riferimento. 2-865

2.11 Canale del valore di riferimento non attivato 2-874

2.12 Posizionatore semplice (EPOS) 2-876

2.13 Regolazione di posizione 2-892

2.14 Valutazione encoder 2-897

2.15 Servoregolazione 2-904

2.16 Funzioni tecnologiche 2-924

2.17 Blocchi funzionali liberi (FBLOCKS) 2-927

2.18 Regolatore PID 2-945

2.19 Segnali e funzioni di sorveglianza 2-950

2.20 Diagnostica 2-956

2.21 Set di dati 2-962

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

2.22 Interfaccia CANopen 2-967
2.23 Basic Operator Panel 20 (BOP20) 2-974

3 Anomalie e avvisi 3-977
3.1 Panoramica delle anomalie e degli avvisi 3-978
3.1.1 Informazioni generali sulle anomalie e sugli avvisi 3-978
3.1.2 Chiarimenti sulla lista delle anomalie e degli avvisi. 3-983
3.1.3 Intervalli numerici per anomalie e avvisi 3-986
3.2 Lista delle anomalie e degli avvisi 3-988

A Appendice A-1267
A.1 Tabella ASCII (estratto). A-1268
A.2 Lista dei codici motore/codici encoder A-1269
A.2.1 Codice motore A-1269
A.2.2 Codice encoder A-1290

B Indice delle abbreviazioni B-1293

C Indice analitico C-1303

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

Parametri 1

Sommario

1.1	Panoramica dei parametri	1-12
1.2	Lista dei parametri	1-29
1.3	Parametri per set di dati	1-745

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

1.1 Panoramica dei parametri

1.1.1 Spiegazioni relative alla lista dei parametri

Struttura di base delle descrizioni dei parametri

I dati nell'esempio seguente sono stati scelti in modo casuale. La descrizione di un parametro è composta al massimo dalle informazioni elencate di seguito. Alcune informazioni sono rappresentate in opzione.

La lista dei parametri (vedere il capitolo 1.2) ha la struttura seguente:

- Inizio esempio -

pxxxx[0...n] **BICO: Nome esteso del parametro / Nome abbreviato del parametro**

Oggetto di azionamento (modulo funzionale)			
	Modificabile: C1(x), C2(x), U, T	**Calcolato:** CALC_MOD_REG	**Livello di accesso:** 2
	Tipo di dati: Unsigned32 / Integer16	**Indice dinamico:** CDS, p0170	**Schema logico:** 2080
	Gruppo P: Regolazione	**Gruppo unità:** 7_1	**Selezione unità:** p0505
	Non per il tipo di motore: FEM	**Normazione:** p2000	**Lista esperti:** 1
	Min. 0.00 [Nm]	**Max** 10.00 [Nm]	**Impostazione di fabbrica** 0.00 [Aeff]

Descrizione: Testo

Valori:
0: Nome e significato del valore 0
1: Nome e significato del valore 1
2: Nome e significato del valore 2
ecc.

Raccomandazione: Testo

Indice:
[0] = Nome e significato dell'indice 0
[1] = Nome e significato dell'indice 1
[2] = Nome e significato dell'indice 2
ecc.

Campo di bit:

Bit	Nome del segnale	Segnale 1	Segnale 0	FP
00	Nome e significato del bit 0	Sì	No	8010
01	Nome e significato del bit 1	Sì	No	-
02	Nome e significato del bit 2	Sì	No	8012
	ecc.			

Dipendenza: Testo
Vedere anche: pxxxx, rxxxx
Vedere anche: Fxxxxx, Axxxxx

Pericolo: **Avviso:** **Cautela:** Avvertenze tecniche di sicurezza con triangolo di pericolo

Cautela: **Attenzione:** Avvertenze tecniche di sicurezza senza triangolo di pericolo

Nota: Informazioni che possono essere utili.

- - - - - - - - - - - - - - - - - - - Fine esempio -

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

pxxxx[0...n] **Numero di parametro**

Il numero di parametro è costituito da una "p" o "r" iniziale, dal numero di parametro e facoltativamente dall'indice.

Esempi di rappresentazione nella lista parametri:

- p... Parametri di impostazione (lettura e scrittura)
- r... Parametri di supervisione (solo lettura)
- p0918 Parametro di impostazione 918
- p0099[0...3] Parametro di impostazione 99 indice da 0 a 3
- p1001[0...n] Parametro di impostazione 1001 indice da 0 a n (n = configurabile)
- r0944 Parametro di supervisione 944

Altri esempi di rappresentazione dei parametri nella documentazione:

- p1070[1] Parametro di impostazione 1070 indice 1
- p2098[1].3 Parametro di impostazione 2098 indice 1 bit 3
- r0945[2](3) Parametro di supervisione 945 indice 2 dell'oggetto di azionamento 3
- p0795.4 Parametro di impostazione 795 bit 4
- r2129.0...15 Parametro di supervisione 2129 con campo di bit (max. 16 bit)

Per i parametri di impostazione vale quanto segue:

Allo stato di fornitura dalla fabbrica il valore del parametro è indicato tra parentesi quadre con la relativa unità in "Impostazione di fabbrica". Il valore può essere modificato all'interno del campo definito con "Min" e "Max".

Se modificando i parametri di impostazione si provoca la variazione di altri parametri, ciò viene definito "parametrizzazione successiva".

Le parametrizzazioni successive sono attivate ad es. dalle azioni e dai parametri seguenti:

- Esecuzione di macro

  p0015, p0700, p1000, p1500
- Impostazione di telegramma PROFIBUS (interconnessioni BICO)

  p0922
- Impostazione di liste di componenti

  p0230, p0300, p0301, p0400
- Calcolo e impostazione automatica

  p0340, p0578, p3900
- Ripristino impostazioni di fabbrica

  p0970

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

Per i parametri di supervisione vale quanto segue:

I campi "Min", "Max" e "Impostazione di fabbrica" vengono indicati con un trattino "-" e la relativa unità tra parentesi quadre.

Nota:

L'elenco dei parametri può contenere parametri non visibili nelle liste esperti del rispettivo software di messa in servizio (ad es. parametri per la funzione Trace).

BICO: Nome esteso del parametro / Nome abbreviato del parametro

Il nome del parametro può essere preceduto dalle seguenti abbreviazioni:

- BI: Ingresso binettore (inglese: Binector Input)
  Questo parametro seleziona la sorgente di un segnale digitale.
- BO: Uscita binettore (inglese: Binector Output)
  Questo parametro è a disposizione come segnale digitale per l'ulteriore interconnessione.
- CI: Ingresso connettore (inglese: Connector Input)
  Questo parametro seleziona la sorgente di un segnale "analogico".
- CO: Uscita connettore (inglese: Connector Output)
  Questo parametro è a disposizione come segnale "analogico" per l'ulteriore interconnessione.
- CO/BO: Uscita connettore/binettore (inglese: Connector/Binector Output)
  Questo parametro è a disposizione come segnale "analogico" e anche come segnale digitale per l'ulteriore interconnessione.

Nota:

Un ingresso connettore (CI) non può essere interconnesso con ogni uscita connettore (CO, sorgente del segnale).
Durante l'interconnessione di un ingresso connettore tramite il software di messa in servizio vengono offerte solo le corrispondenti sorgenti di segnale possibili.

Oggetto di azionamento (modulo funzionale)

Un oggetto di azionamento (Drive Object, DO) è una funzionalità software indipendente che ha i propri parametri ed eventualmente anche le proprie anomalie e i propri avvisi.

Nella messa in servizio con il software di messa in servizio è possibile selezionare o deselezionare altre funzioni e i relativi parametri mediante l'attivazione/disattivazione di moduli funzionali.

Nota:

Bibliografia: /FH3/ SINAMICS S110, Manuale di guida alle funzioni

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

Per ogni parametro viene specificato in quale oggetto di azionamento e per quale modulo funzionale questo parametro è presente.

Esempio:

- p1070 CI: Valore di riferimento principale
  SERVO_S110 (val. rif. est.)
  Il parametro è presente solo per l'oggetto di azionamento SERVO_S110 con il modulo funzionale "Canale del valore di riferimento esteso".

Un parametro può appartenere a uno, a più o a tutti gli oggetti di azionamento.

Nel numero di parametro possono trovarsi le seguenti indicazioni relative all'oggetto di azionamento e al modulo funzionale:

Tabella 1-1 Indicazioni nel campo "Oggetto di azionamento (modulo funzionale)"

Oggetto di azionamento (modulo funzionale)	Tipo	Significato
Tutti gli oggetti	-	Questo parametro esiste per tutti gli oggetti di azionamento.
CU	-	Control Unit, tutte le esecuzioni.
CU_S110-CAN	1	Control Unit S110 con modulo funzionale CAN.
CU_S110-DP	1	Control Unit S110 con interfaccia PROFIBUS-DP.
SERVO_S110-CAN SERVO_S110-DP	11	Servoazionamento S110.
SERVO_S110-CAN (regolaz. pos.) SERVO_S110-DP (regolaz. pos.)	-	Servoazionamento S110 con modulo funzionale "Regolazione di posizione" (r0108.3).
SERVO_S110-CAN (EPOS) SERVO_S110-DP (EPOS)	-	Servoazionamento S110 con modulo funzionale "Posizionatore semplice" (r0108.4).
SERVO_S110-CAN (val. rif. est.) SERVO_S110-DP (val. rif. est.)	-	Servoazionamento S110 con modulo funzionale "Canale del valore di riferimento esteso" (r0108.8).
SERVO_S110-CAN (Safety rot.) SERVO_S110-DP (Safety rot.)	-	Servoazionamento S110 con modulo funzionale "Asse rotatorio Safety " (r0108.13).
SERVO_S110-CAN (freno est.) SERVO_S110-DP (freno est.)	-	Servoazionamento S110 con modulo funzionale "Comando di frenatura esteso" (r0108.14).
SERVO_S110-CAN (reg. tecn.) SERVO_S110-DP (reg. tecn.)	-	Servoazionamento S110 con modulo funzionale "Regolatore tecnologico" (r0108.16).
SERVO_S110-CAN (segn. ampl.) SERVO_S110-DP (segn. ampl.)	-	Servoazionamento S110 con modulo funzionale "Segnalazioni/sorveglianze ampliate" (r0108.17).
SERVO_S110-CAN (FBLOCKS) SERVO_S110-DP (FBLOCKS)	-	Servoazionamento S110 con modulo funzionale "Blocchi funzionali liberi" (r0108.18).

Nota:

Il tipo di oggetto di azionamento serve a identificare gli oggetti di azionamento nel sistema di azionamento (ad es. r0107, r0975[1]).

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

Modificabile

L'indicazione "-" significa che una modifica del parametro è possibile in qualsiasi stato ed è attiva immediatamente.

L'indicazione "C1(x), C2(x), T, U" ((x): opzionale) significa che una modifica del parametro è possibile solo in questo stato dell'apparecchio di azionamento e diventa attiva solo all'uscita dallo stato. Uno o più stati sono possibili.

Esistono i seguenti stati:

- C1(x) Messa in servizio apparecchio C1: **C**ommissioning **1**

  La messa in servizio dell'apparecchio viene eseguita (p0009 > 0).

  Gli impulsi non possono essere abilitati.

  Una modifica del parametro è possibile solo con le seguenti impostazioni della messa in servizio dell'apparecchio (p0009 > 0):

  - C1: Modificabile con tutte le impostazioni p0009 > 0.
  - C1(x): Modificabile solo con le impostazioni p0009 = x.

  Un valore di parametro modificato diventa attivo solo quando si esce dalla messa in servizio dell'apparecchio con p0009 = 0.

- C2(x) Messa in servizio oggetto di azionamento C2: **C**ommissioning **2**

  La messa in servizio dell'azionamento viene eseguita (p0009 = 0 e p0010 > 0).

  Gli impulsi non possono essere abilitati.

  Una modifica del parametro è possibile solo con le seguenti impostazioni della messa in servizio dell'azionamento (p0010 > 0):

  - C2: Modificabile con tutte le impostazioni p0010 > 0.
  - C2(x): Modificabile solo con le impostazioni p0010 = x.

  Un valore di parametro modificato diventa attivo solo quando si esce dalla messa in servizio dell'azionamento con p0010 = 0.

- U Esercizio U: R**u**n

  Gli impulsi sono abilitati.

- T Pronto per il funzionamento T: Ready **t**o run

  Gli impulsi non sono abilitati e lo stato "C1(x)" o "C2(x)" non è attivo.

Nota:

Il parametro p0009 è specifico della CU (è presente sulla Control Unit).

Il parametro p0010 è specifico dell'azionamento (è presente per ogni oggetto di azionamento).

In r0002 viene visualizzato lo stato operativo dei singoli oggetti di azionamento.

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

Calcolati

Specifica se il parametro viene influenzato da calcoli automatici.

L'attributo di calcolo determina quali attività influiscono sul parametro.

Esistono i seguenti attributi:

- CALC_MOD_ALL
  - p0340 = 1
  - Download del progetto con il software di messa in servizio e invio di p0340 = 3
- CALC_MOD_CON
  - p0340 = 1, 3, 4
- CALC_MOD_EQU
  - p0340 = 1, 2
- CALC_MOD_LIM_REF
  - p0340 = 1, 3, 5
  - p0578 = 1
- CALC_MOD_REG
  - p0340 = 1, 3

Nota:

Con p3900 > 0 viene automaticamente richiamato anche p0340 = 1.

Dopo p1910 = 1 viene automaticamente richiamato anche p0340 = 3.

Livello di accesso

Indica quale livello di accesso è richiesto per poter visualizzare e modificare questo parametro. Il livello di accesso richiesto può essere impostato tramite p0003.

Esistono le seguenti possibilità di accesso:

1. Standard
2. Avanzate
3. Esperti
4. I parametri di
   service con questo livello di accesso sono protetti da una password.

Nota:

Il parametro p0003 è specifico della CU (è presente sulla Control Unit).

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

Tipo di dati

L'informazione sul tipo di dati può essere formata dalle due indicazioni seguenti (separate da barra trasversale):

- Prima indicazione

  Tipo di dati del parametro.

- Seconda indicazione (solo per ingresso binettore o connettore)

  Tipo di dati della sorgente di segnale da interconnettere (uscita binettore/connettore).

Esistono i seguenti tipi di dati per i parametri:

- I8 Integer8 8 bit numero intero
- I16 Integer16 16 bit numero intero
- I32 Integer32 32 bit numero intero
- U8 Unsigned8 8 bit senza segno
- U16 Unsigned16 16 bit senza segno
- U32 Unsigned32 32 bit senza segno
- Float FloatingPoint32 Numero a virgola mobile a 32 bit

In funzione del tipo di dati dei parametri di ingresso BICO (ricevitore del segnale) e dei parametri di uscita BICO (sorgente del segnale), alla creazione delle interconnessioni BICO sono possibili le seguenti combinazioni:

Tabella 1-2 Combinazioni possibili per le interconnessioni BICO

	Parametri di ingresso BICO			
	Parametri CI			**Parametri BI**
Parametri di uscita BICO	**Unsigned32 / Integer16**	**Unsigned32 / Integer32**	**Unsigned32 / FloatingPoint32**	**Unsigned32 / Binary**
CO: Unsigned8	x	x	–	–
CO: Unsigned16	x	x	–	–
CO: Integer16	x	x	–	–
CO: Unsigned32	x	x	–	–
CO: Integer32	x	x	–	–
CO: FloatingPoint32	x	x	x[1]	–
BO: Unsigned8	–	–	–	x
BO: Unsigned16	–	–	–	x

Legenda: x: Interconnessione BICO consentita
–: Interconnessione BICO non consentita

1 Eccezione:
I parametri di ingresso BICO con tipo di dati "Unsigned32 / FloatingPoint32" possono anche essere interconnessi con i seguenti parametri di uscita BICO, sebbene questi non siano del tipo di dati "FloatingPoint32":
CO: r2050, CO: r2060

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

Tabella 1-2 Combinazioni possibili per le interconnessioni BICO, seguito

	Parametri di ingresso BICO			
	Parametri CI			Parametri BI
Parametri di uscita BICO	**Unsigned32 / Integer16**	**Unsigned32 / Integer32**	**Unsigned32 / FloatingPoint32**	**Unsigned32 / Binary**
BO: Integer16	–	–	–	x
BO: Unsigned32	–	–	–	x
BO: Integer32	–	–	–	x
BO: FloatingPoint32	–	–	–	–
Legenda:	x: Interconnessione BICO consentita –: Interconnessione BICO non consentita			
1 Eccezione: I parametri di ingresso BICO con tipo di dati "Unsigned32 / FloatingPoint32" possono anche essere interconnessi con i seguenti parametri di uscita BICO, sebbene questi non siano del tipo di dati "FloatingPoint32": CO: r2050, CO: r2060				

Indice dinamico

Per i parametri con un indice dinamico [0...n] vengono qui fornite le informazioni seguenti:

- Set di dati (se disponibile).
- Parametro per il numero degli indici (n = numero - 1).

In questo campo è possibile registrare le informazioni seguenti:

- "CDS, p0170" (Command Data Set – set di dati di comando, numero di CDS)

  Esempio:

  p1070[0] → valore di riferimento principale [set di dati di comando 0]

  p1070[1] → valore di riferimento principale [set di dati di comando 1], ecc.
- "DDS, p0180" (Drive Data Set – set di dati di azionamento, numero di DDS)
- "EDS, p0140" (Encoder Data Set – set di dati dell'encoder, numero di EDS)
- "MDS, p0130" (Motor Data Set – set di dati del motore, numero di MDS)
- "PDS, p0120" (Power unit Data Set – set di dati della parte di potenza, numero di PDS)
- "p2615" (numero dei blocchi di movimento)

Nota:

Per informazioni sui set di dati, consultare la bibliografia seguente:

Bibliografia: /FH3/ SINAMICS S110 Manuale di guida alle funzioni
Capitolo "Set di dati"

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

Schema logico

Il parametro è riportato in questo schema logico. Nello schema viene rappresentata la struttura della funzione e la correlazione di questo parametro con altri parametri.

Esempio:

Schema logico: 3060.3	3060:	Numero dello schema logico
	3:	Percorso del segnale (opzionale)

Gruppo P (solo in caso di accesso con BOP (Basic Operator Panel))

Indica a quale gruppo funzionale appartiene questo parametro. Il gruppo di parametri desiderato può essere impostato tramite p0004.

Nota:

Il parametro p0004 è specifico della CU (è presente sulla Control Unit).

Unità, gruppo unità e scelta unità

L'unità standard di un parametro è indicata in parentesi quadre secondo i valori di "Min", "Max" e "Impostazione di fabbrica".

Per i parametri con unità commutabile, con "Gruppo unità" e "Selezione unità" si indica a quale gruppo appartiene il parametro e con quale parametro è possibile commutare l'unità.

Esempio:

Gruppo unità: 7_1, Selezione unità: p0505

Il parametro appartiene al gruppo unità 7_1 e l'unità può essere commutata tramite il parametro p0505.

Nota:

Per informazioni dettagliate sulla commutazione di unità, consultare la bibliografia seguente:

Bibliografia:	/FH3/	SINAMICS S110 Manuale di guida alle funzioni, Funzioni di azionamento

---

Di seguito sono elencati tutti i gruppi di unità che si possono presentare e la selezione di unità possibile.

Tabella 1-3 Gruppi di unità (p0100)

Gruppo unità	Selezione unità per p0100 =		Grandezza di riferimento per %
	0	1	
7_4	Nm	lbf ft	-
8_4	N	lbf	-

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

Tabella 1-3 Gruppi di unità (p0100), seguito

Gruppo unità	Selezione unità per p0100 =		Grandezza di riferimento per %
	0	1	
14_2	W	HP	-
14_6	kW	HP	-
25_1	kgm^2	$lb\ ft^2$	-
27_1	kg	lb	-
28_1	Nm/A	lbf ft/A	-
29_1	N/Aeff	lbf/Aeff	-
30_1	m	ft	-

Tabella 1-4 Gruppi di unità (p0349)

Gruppo unità	Selezione unità per p0349 =		Grandezza di riferimento per %
	1	2	
15_1	mH	%	$\frac{1000 \cdot p0304}{2 \cdot \pi \cdot \sqrt{3} \cdot p0305 \cdot p0310}$
16_1	Ohm	%	$\frac{p0304}{\sqrt{3} \cdot p0305}$

Tabella 1-5 Gruppi di unità (p0505)

Gruppo unità	Selezione unità per p0505 =				Grandezza di riferimento per %
	1	2	3	4	
2_1	Hz	%	Hz	%	p2000
2_2	kHz	%	kHz	%	p2000
3_1	1/min	%	1/min	%	p2000
4_1	m/min	%	ft/min	%	p2000
4_2	m/min	m/min	ft/min	ft/min	-
5_1	Veff	%	Veff	%	p2001
5_2	V	%	V	%	p2001
5_3	V	%	V	%	p2001
6_1	mAeff	%	mAeff	%	p2002
6_2	Aeff	%	Aeff	%	p2002
6_3	mA	%	mA	%	p2002
6_4	A	%	A	%	p2002
6_5	A	%	A	%	p2002
7_1	Nm	%	lbf ft	%	p2003

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

Tabella 1-5 Gruppi di unità (p0505), seguito

Gruppo unità	Selezione unità per p0505 =				Grandezza di riferimento per %
	1	2	3	4	
7_2	Nm	Nm	lbf ft	lbf ft	-
7_3	Nm	%	lbf ft	%	1.0
8_1	N	%	lbf	%	p2003
8_2	N	N	lbf	lbf	-
8_3	N	%	lbf	%	1.0
14_1	W	%	HP	%	r2004 (Azionamento)
14_3	W	%	HP	%	r2004 (Alimentazione)
14_4	W	%	HP	%	r2004 (Azionamento)
14_5	kW	%	HP	%	r2004 (Azionamento)
14_7	kW	%	HP	%	r2004 (Alimentazione)
14_8	kW	%	HP	%	r2004 (Azionamento)
14_9	W	W	HP	HP	-
14_10	kW	kW	HP	HP	-
14_11	var	%	var	%	r2004
14_12	kvar	%	kvar	%	r2004
17_1	Nms/rad	%	lbf ft s/rad	%	p2000/p2003
18_1	V/A	%	V/A	%	p2002/p2001
19_1	A/V	%	A/V	%	p2001/p2002
21_1	°C	°C	°F	°F	-
21_2	K	K	°F	°F	-
22_1	m/s^2	m/s^2	ft/s^2	ft/s^2	-
22_2	m/s^2	%	ft/s^2	%	p2007
23_1	Veff s/m	Veff s/m	Veff s/ft	Veff s/ft	-
24_1	Ns/m	Ns/m	lbf s/ft	lbf s/ft	-
24_2	Ns/m	%	lbf s/ft	%	p2000/p2003
26_1	m/s^3	m/s^3	ft/s^3	ft/s^3	-
39_1	$1/s^2$	%	$1/s^2$	%	p2007

Tabella 1-6 Gruppo unità (p0595)

Gruppo unità	Selezione unità per p0595 =		Grandezza di riferimento per %
	Valore	Unità di misura	
9_1	I valori impostabili e le unità tecnologiche sono rappresentati in p0595 (vedere il capitolo 1.2).		

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

Valori dei parametri

Min.	Valore minimo del parametro [unità]
Max	Valore massimo del parametro [unità]
Impostazione di fabbrica	Valore di fornitura [unità] Nella prima messa in servizio può essere eventualmente visibile un altro valore per determinati parametri (ad es. p1800). Causa: Per questi parametri l'impostazione dipende dall'ambiente in cui funziona questa Control Unit (ad es. dipende dal tipo di apparecchio, dalla macro, dalla parte di potenza).

Non per il tipo di motore

Indicazione del tipo di motore per il quale questo parametro è ininfluente.

ASM: Motore asincrono

FEM: Motore sincrono ad eccitazione esterna

PEM: Motore sincrono ad eccitazione permanente

REL: Motore a riluttanza / motore SIEMOSYN

Normazione

Indicazione della grandezza di riferimento con cui un valore di segnale viene automaticamente convertito in un'interconnessione BICO.

Esistono le seguenti grandezze di riferimento:

- p2000 ... p2007: Numero di giri di riferimento, tensione di riferimento, ecc.
- PERCENT: 1.0 = 100 %
- 4000H: 4000 hex = 100 %

Lista esperti

Indica se questo parametro è presente, nel software di messa in servizio, nella lista esperti degli oggetti di azionamento definiti.

1: il parametro è presente nella lista esperti.

0: il parametro non è presente nella lista esperti.

Attenzione:

L'utilizzo di parametri che sono contrassegnati con "Lista esperti: 0" (parametri non presenti nella lista esperti) avviene sotto la responsabilità dell'utente.

Questi parametri e le loro funzioni non sono testati e non esiste nemmeno una documentazione utente dettagliata (ad es. Descrizione delle funzioni). Inoltre il "Technical Support" (hotline) non fornisce supporto per questi parametri.

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

Descrizione

Spiegazioni relative alla funzione di un parametro.

Valori

Elenco dei valori possibili di un parametro.

Raccomandazione

Indicazioni relative alle impostazioni consigliate.

Indice

Nel caso di parametri con indice vengono specificati il nome e la descrizione di ogni singolo indice.

Per i valori dei parametri (min, max, impostazione di fabbrica) vale quanto segue nel caso di parametri di impostazione indicizzati:

- Min, Max:

  Il campo di impostazione e l'unità sono validi per tutti gli indici.

- Impostazione di fabbrica:

  Se l'impostazione di fabbrica è identica per tutti gli indici, viene specificato solo l'indice 0 con l'unità.

  Se l'impostazione di fabbrica degli indici è diversa, vengono elencati tutti gli indici con la relativa unità.

Campo di bit

Nel caso di parametri con campi di bit, per ogni bit viene specificato quanto segue:

- Numero di bit e nome del segnale
- Significato con stato del segnale 0 e 1
- Schema logico (opzionale)

  Il segnale è rappresentato su questo schema logico.

Dipendenza

Condizioni che devono essere soddisfatte in relazione a questo parametro. Anche effetti speciali che questo parametro ha su altri o che altri parametri hanno su di esso.

Vedere anche: Elenco di altri parametri da tenere in considerazione.

Avvertenze tecniche di sicurezza

Informazioni importanti che devono essere considerate al fine di evitare danni personali o materiali.

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

Informazioni che devono essere considerate al fine di evitare problemi.

Informazioni che possono essere utili per l'utente.

Pericolo

La descrizione di questa avvertenza tecnica di sicurezza si trova all'inizio di questo manuale (vedere la sezione **Avvertenze tecniche di sicurezza**).

Avviso

La descrizione di questa avvertenza tecnica di sicurezza si trova all'inizio di questo manuale (vedere la sezione **Avvertenze tecniche di sicurezza**).

Cautela

La descrizione di questa avvertenza tecnica di sicurezza si trova all'inizio di questo manuale (vedere la sezione **Avvertenze tecniche di sicurezza**).

Cautela

La descrizione di questa avvertenza tecnica di sicurezza si trova all'inizio di questo manuale (vedere la sezione **Avvertenze tecniche di sicurezza**).

Attenzione

La descrizione di questa avvertenza tecnica di sicurezza si trova all'inizio di questo manuale (vedere la sezione **Avvertenze tecniche di sicurezza**).

Nota

Informazioni che possono essere utili per l'utente.

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

1.1.2 Intervalli numerici per i parametri

Nota:

I seguenti intervalli numerici costituiscono un riepilogo di tutti i parametri esistenti per la famiglia di azionamenti SINAMICS.

I parametri per il prodotto descritto in questo Manuale delle liste sono riportati dettagliatamente nel Capitolo 1.2.

I parametri sono suddivisi nei seguenti intervalli numerici:

Tabella 1-7 Intervalli numerici per SINAMICS

Campo		Descrizione
da	a	
0000	0099	Visualizzazione e comando
0100	0199	Messa in servizio
0200	0299	Parte di potenza
0300	0399	Motore
0400	0499	Encoder
0500	0599	Tecnologia e unità, dati specifici del motore, tastatore di misura
0600	0699	Sorveglianza termica, corrente massima, ore di esercizio, dati del motore, tastatore di misura centrale
0700	0799	Morsetti della Control Unit, prese di misura
0800	0839	Set di dati CDS, DDS, commutazione motore
0840	0879	Controllo sequenziale (ad es. sorgente del segnale per ON/OFF1)
0880	0899	ESR, sosta, parole di comando e di stato
0900	0999	PROFIBUS/PROFIdrive
1000	1199	Canale dei valori di riferimento (ad es. generatore di rampa)
1200	1299	Funzioni (ad es. freno di stazionamento motore)
1300	1399	Controllo V/f
1400	1799	Regolazione
1800	1899	Unità di comando
1900	1999	Identificazione della parte di potenza e del motore
2000	2009	Valori di riferimento
2010	2099	Comunicazione (bus di campo)
2100	2139	Anomalie e avvisi
2140	2199	Segnali e sorveglianze
2200	2359	Regolatore PID

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

Tabella 1-7 Intervalli numerici per SINAMICS, seguito

Campo		Descrizione
da	a	
2360	2399	Staging, ibernazione
2500	2699	Regolazione di posizione (LR) e posizionamento semplice (EPOS)
2700	2719	Visualizzazione dei valori di riferimento
2720	2729	Riduttore di carico
2800	2819	Combinazioni logiche
2900	2930	Valori fissi (ad es. percentuale, coppia)
3000	3099	Risultati dell'identificazione del motore
3100	3109	Orologio in tempo reale (RTC)
3110	3199	Anomalie e avvisi
3200	3299	Segnali e sorveglianze
3400	3659	Regolazione dell'alimentazione
3660	3699	Voltage Sensing Module (VSM), Braking Module interno
3700	3779	Advanced Positioning Control (APC)
3780	3819	Sincronizzazione
3820	3849	Caratteristica di attrito
3850	3899	Funzioni (ad es. statore lungo)
3900	3999	Gestione
4000	4599	Terminal Board, Terminal Module (ad es. TB30, TM31)
4600	4699	Sensor Module
4700	4799	Trace
4800	4849	Generatore di funzioni
4950	4999	Applicazione OA
5000	5169	Elettromandrino
5400	5499	Regolazione statismo di rete (ad es. generatore d'onda)
5500	5599	Supporto di rete dinamico (Solar)
5900	6999	SINAMICS GM/SM/GL/SL
7000	7499	Collegamento in parallelo di parti di potenza
7500	7599	SINAMICS SM120
7700	7729	Messaggi esterni
7770	7789	NVRAM, parametri di sistema
7800	7839	Parametri di scrittura/lettura EEPROM
7840	8399	Parametri interni di sistema
8400	8449	Orologio in tempo reale (RTC)

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

Tabella 1-7 Intervalli numerici per SINAMICS, seguito

Campo		Descrizione
da	a	
8500	8599	Gestione dati e macro
8600	8799	Bus CAN
8800	8899	Communication Board Ethernet (CBE), PROFIdrive
8900	8999	Industrial Ethernet, PROFINET, CBE20
9000	9299	Topologia
9300	9399	Safety Integrated
9400	9499	Coerenza e memorizzazione dei parametri
9500	9899	Safety Integrated
9900	9949	Topologia
9950	9999	Diagnostica interna
10000	10199	Safety Integrated
11000	11299	Regolatore PID libero 0, 1, 2
20000	20999	Blocchi funzionali liberi (FBLOCKS)
21000	25999	Drive Control Chart (DCC)
50000	53999	SINAMICS DC MASTER (regolazione in corrente continua)
61000	61001	PROFINET

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

1.2 Lista dei parametri

Product: S110, Version: 4402100, Language: ita
Objects: CU_S110-CAN, CU_S110-DP, CU_S110-PN, SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

r0002 Control Unit, segnalazione di funzionamento / Segnal. funz. CU

CU_S110-CAN, CU_S110-DP, CU_S110-PN

Modificabile: -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 1
Tipo di dati: Integer16	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: -	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
0	99	-

Descrizione: Segnalazione di funzionamento per la Control Unit (CU).

Valore:
0: Funzionamento
10: Pronto al funzionamento
20: Attendi avviamento
25: Attendere update automatico firmware componenti DRIVE-CLiQ
31: Download software di messa in servizio attivo
33: Rimuovere/tacitare errore di topologia
34: Terminare modalità di messa in servizio
35: Eseguire la prima messa in servizio
70: Inizializzazione
80: Reset attivo
99: Errore software interno

Attenzione: Se mancano più abilitazioni, viene visualizzato il valore corrispondente con il numero più alto.

r0002 Azionamento, segnalazione di funzionamento / Segn. funz. azion.

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 1
Tipo di dati: Integer16	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: -	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
0	250	-

Descrizione: Segnalazione di funzionamento dell'azionamento.

Valore:
0: Funzionamento - Tutto abilitato
10: Funzionamento - Imposta "Abilit.val.rif." = "1" (p1142, p1152)
11: Funzionamento - Imposta "Abilit. reg. vel." = "1" (p0856)
12: Funzionamento - GdR congel., impostare "Avvio GdR" = "1" (p1141)
13: Funzionamento - Imposta "Abilitazione GdR" = "1" (p1140)
14: Funzionamento - ID mot., eccit. in corso o aper. freno, SS2, SOS
15: Funzionamento - Apertura freno (p1215)
16: Funzionam. - Rimuovi fren. con OFF1 tramite con "ON/OFF1" = "1"
17: Funzionamento - Frenatura con OFF3 interrotta solo con OFF2
18: Funzionam. - Fren. anomalia, elimina causa errore, tacitazione
19: Funzionam. - Cortocircuito indotto/freno DC attivo (p1230,p1231)
21: Pronto funzionam. - Imposta "Abilitaz. funzionam." = "1" (p0852)
22: Pronto al funzionamento - Smagnetizzazione in corso (p0347)
23: Pronto funz. - Imposta "Abilitaz. funzionam." = "1" (p0864)
31: Pronto all'inserzione - Imposta "ON/OFF1" = "0/1" (p0840)
35: Blocco inserzione - Esegui prima messa in servizio (p0010)
41: Blocco inserzione - Imposta "ON/OFF1" = "0" (p0840)
42: Blocco inserzione - Imposta "COp/OFF2" = "1" (p0844, p0845)
43: Blocco inserzione - Imposta "COp/OFF3" = "1" (p0848, p0849)
44: Blocco inserzione - Alimenta morsetto EP con 24V (hardware)
45: Blocco inserzione - Elimina errore, tacita anomalia, STO
46: Blocco inserzione - Termina modo MIS (p0009, p0010)
60: Oggetto di azionamento disattivato/non operativo
70: Inizializzazione

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

200: Attesa avviamento/avviamento parziale
250: L'apparecchio segnala un errore di topologia

Dipendenza: Vedi anche: r0046

Attenzione: Se mancano più abilitazioni, viene visualizzato il valore corrispondente con il numero più alto.

Nota: COp: Condizione operativa
EP: Enable Pulses (abilitazione impulsi)
GdR: Generatore di rampa
MIS: Messa in servizio
IDmot: Identificazione dei dati del motore
SS2: Safe Stop 2 (arresto sicuro 2)
SOS: Safe Operating Stop (arresto operativo sicuro)
STO: Safe Torque Off (coppia disinserita in sicurezza)

p0003 BOP Livello acc. / BOP liv. accesso

CU_S110-CAN, CU_S110-DP, CU_S110-PN

Modificabile: C1, U, T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 1
Tipo di dati: Integer16	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: -	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
1	4	1

Descrizione: Impostazione dei livelli di accesso per la lettura e la scrittura dei parametri tramite Basic Operator Panel (BOP).

Valore:
1: Standard
2: Avanzate
3: Esperti
4: Service

Nota: Livello di accesso 0 (definito dall'utente):
Parametro della lista definita dall'utente (p0013). Non più utilizzato a partire dalla versione firmware 2.6 (p0016).
Livello di accesso 1 (standard):
Parametri per le possibilità operative più semplici (ad es. p1120 = tempo di accelerazione generatore di rampa).
Livello di accesso 2 (esteso):
Parametri per il comando delle funzioni di base dell'apparecchio.
Livello di accesso 3 (esperti):
Per questi parametri sono necessarie conoscenze avanzate (ad es. la parametrizzazione BICO).
Livello di accesso 4 (service):
Questi parametri richiedono l'immissione di una password (p3950) da parte del personale autorizzato del servizio di assistenza.

p0005[0...1] BOP Selezione segnalazione di funzionamento / BOP Sel.segn.funz.

Tutti gli oggetti

Modificabile: U, T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 2
Tipo di dati: Unsigned16	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: -	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
0	65535	[0] 2
		[1] 0

Descrizione: Impostazione del numero di parametro e dell'indice del parametro per la visualizzazione con p0006 = 2, 4 per il Basic Operator Panel (BOP).
Esempi per l'oggetto di azionamento SERVO:
p0005[0] = 21, p0005[1] = 0: Valore attuale livellato del numero di giri (r0021)
p0005[0] = 25, p0005[1] = 0: Tensione di uscita livellata (r0025)

Indice: [0] = Numero parametro
[1] = Indice parametro

Dipendenza: Vedi anche: p0006

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

Nota: Procedura:

1.

Nell'indice 0 deve essere impostato il numero di parametro da visualizzare. Si possono impostare solo i parametri di supervisione (parametri di sola lettura) che esistono anche per l'oggetto di azionamento corrente.

Se il numero di parametro impostato non è indicizzato oppure se nell'indice 1 è presente un indice che si trova al di fuori del campo valido del parametro impostato, l'indice 1 viene impostato automaticamente a 0.

2.

Nell'indice 1 deve essere impostato l'indice che appartiene al parametro impostato nell'indice 0. Le modifiche consentite nell'indice 1 dipendono sempre dal numero di parametro impostato nell'indice 0.

p0006 BOP Modalità segnalazione di funzionamento / BOP Mod segn.funz.

CU_S110-CAN, CU_S110-DP, CU_S110-PN

Modificabile: U, T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: Integer16	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: -	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
4	4	4

Descrizione: Impostazione della modalità di segnalazione di funzionamento nel Basic Operator Panel (BOP) negli stati operativi "Pronto al funzionamento" e "Funzionamento".

Valore:
4: p0005

Dipendenza: Vedi anche: p0005

Nota: La modalità 0 ... 3 si può selezionare solo se r0020 e r0021 sono presenti anche sull'oggetto di azionamento.

La modalità 4 è disponibile per tutti gli oggetti di azionamento.

p0006 BOP Modalità segnalazione di funzionamento / BOP Mod segn.funz.

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: U, T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: Integer16	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: -	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
0	4	4

Descrizione: Impostazione della modalità di segnalazione di funzionamento nel Basic Operator Panel (BOP) negli stati operativi "Pronto al funzionamento" e "Funzionamento".

Valore:
0: Funzionamento --> r0021, altrimenti r0020 <--> r0021
1: Funzionamento --> r0021, altrimenti r0020
2: Funzionamento --> p0005, altrimenti p0005 <--> r0020
3: Funzionamento --> r0002, altrimenti r0002 <--> r0020
4: p0005

Dipendenza: Vedi anche: p0005

Nota: La modalità 0 ... 3 si può selezionare solo se r0020 e r0021 sono presenti anche sull'oggetto di azionamento.

La modalità 4 è disponibile per tutti gli oggetti di azionamento.

p0007 BOP Retroilluminazione / BOP Illuminazione

CU_S110-CAN, CU_S110-DP, CU_S110-PN

Modificabile: U, T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: Unsigned32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: -	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
0 [s]	2000 [s]	0 [s]

Descrizione: Impostazione del tempo di ritardo fino alla disinserzione della retroilluminazione del Basic Operator Panel (BOP).

Se non viene azionato alcun tasto, al termine di questo tempo la retroilluminazione si disinserisce automaticamente.

Nota: p0007 = 0: La retroilluminazione è sempre attiva (impostazione di fabbrica).

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

p0008 Oggetto di azionamento BOP dopo l'avviamento / BOP DO dopo avv

CU_S110-CAN, CU_S110-DP, CU_S110-PN

Modificabile: U, T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: Unsigned16	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: -	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
1	65535	2

Descrizione: Impostazione dell'oggetto di azionamento desiderato che è attivo sul Basic Operator Panel (BOP) direttamente dopo l'avviamento.

Nota: Il valore di p0008 inizializza il display in alto a sinistra sul Basic Operator Panel (BOP) dopo l'avviamento.

L'oggetto di azionamento Control Unit viene selezionato tramite il valore 1.

p0009 Messa in servizio dell'apparecchio, filtro parametri / Filtro par MIS ap.

CU_S110-CAN, CU_S110-DP, CU_S110-PN

Modificabile: C1, T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 1
Tipo di dati: Integer16	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: -	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
0	149	1

Descrizione: Impostazione della messa in servizio di base dell'apparecchio e dell'azionamento.

Mediante una opportuna impostazione di questo parametro vengono filtrati i parametri scrivibili nelle diverse fasi della messa in servizio.

Valore:
0: Pronto
1: Configurazione dell'apparecchio
2: Definizione del tipo di azionamento/modulo funzionale
3: Configurazione della base dell'azionamento
4: Configurazione della base del set di dati
29: Download appar.
30: Reset parametri
115: Download parametri
129: Riservato Siemens
149: Riservato Siemens

Attenzione: Per p0009 = 10000 vale:

Una volta modificato il valore, ogni ulteriore modifica dei parametri è bloccata e lo stato viene segnalato in r3996. Le modifiche sono nuovamente abilitate con r3996 = 0.

Nota: Gli azionamenti possono essere accesi solo al di fuori del software di messa in servizio dell'apparecchio (abilitazione dell'invertitore). A questo scopo è necessario che p0009 = 0 (pronto) e che i singoli oggetti di azionamento siano messi in servizio (p0010).

p0009 = 1: Configurazione dell'apparecchio

Nella prima messa in servizio l'apparecchio si trova, dopo l'avviamento, nello stato "Configurazione apparecchio". Per avviare la prima messa in servizio automatica interna dell'apparecchio occorre impostare p0009 = 0 (pronto), dopo aver copiato il codice per la topologia attuale (r0098) nel codice per la topologia di riferimento (p0099). A questo scopo è sufficiente impostare un singolo valore di indice di p0099[x] a r0098[x]. Prima che sia terminata la messa in servizio dell'apparecchio, non si possono modificare altri parametri. Al termine della prima messa in servizio, in questo stato si possono eventualmente adattare altri parametri di configurazione dell'apparecchio (ad es. tempo di campionamento di base in p0110).

p0009 = 2: Definizione tipo di azionamento/modulo funzionale

In questo stato si possono selezionare o modificare i tipi di oggetti di azionamento e/o i moduli funzionali dei singoli oggetti di azionamento. A tal fine si può impostare tramite p0107[0...15] il tipo di oggetto di azionamento e tramite p0108[0...15] il modulo funzionale (vedere p0101[0...15]).

p0009 = 3: Configurazione della base dell'azionamento

In questo stato, dopo la prima messa in servizio dell'apparecchio, è possibile effettuare adattamenti di base per i singoli oggetti di azionamento (ad es. i tempi di campionamento p0111, p0112, p0115 e numero dei set di dati p0120, p0130, p0140, p0170, p0180).

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

p0009 = 4: Configurazione della base del set di dati

In questo stato, dopo la prima messa in servizio dell'apparecchio è possibile effettuare adattamenti per i singoli oggetti di azionamento per quanto riguarda l'assegnazione dei componenti (p0121, p0131, p0141, p0151, p0161) ai singoli set di dati e l'assegnazione della parte di potenza, del motore e dell'encoder ai set di dati dell'azionamento (p0185, ...).

p0009 = 29: Download dell'apparecchio

In caso di download tramite il software di messa in servizio l'apparecchio passa automaticamente in questo stato. Al termine del download viene eseguita automaticamente l'impostazione p0009 = 0 (pronto). L'impostazione manuale di p0009 a questo valore non è consentita.

p0009 = 30: Reset parametri

Per far ritornare l'intero apparecchio allo stato "Prima messa in servizio" o per caricare il parametro memorizzato p0977, occorre prima impostare p0009 su questo valore. Successivamente è possibile modificare p0976 sul valore desiderato.

p0009 = 115: Download parametri

Questo stato permette la messa in servizio completa dell'apparecchio e dell'azionamento tramite i servizi parametri.

p0010 Azionamento, messa in servizio, filtro parametri / Az.MIS filtro par

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: C2(1), T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 1
Tipo di dati: Integer16	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 2800, 2846
Gruppo Par.: -	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
0	10000	1

Descrizione:

Impostazione del filtro parametri per la messa in servizio di un azionamento.

Mediante una opportuna impostazione di questo parametro vengono filtrati i parametri scrivibili nelle diverse fasi della messa in servizio.

Valore:

0: Pronto
1: Messa in servizio rapida
2: Messa in servizio parte di potenza
3: Messa in servizio motore
4: Messa in servizio encoder
5: Applicazione/unità tecnologiche
15: Set di dati
17: Messa in servizio posizionamento semplice
25: Messa in servizio della regolazione di posizione
29: Riservato Siemens
30: Reset parametri
95: Messa in servizio Safety Integrated
10000: Pronto con risposta immediata

Attenzione:

Per p0010 = 10000 vale:

Una volta modificato il valore, ogni ulteriore modifica dei parametri è bloccata e lo stato viene segnalato in r3996. Le modifiche sono nuovamente abilitate con r3996 = 0.

Nota:

L'azionamento può essere acceso solo al di fuori del software di messa in servizio dell'azionamento (abilitazione dell'invertitore). A tal fine questo parametro deve essere impostato a 0.

Impostando p3900 diverso da 0 si conclude la messa in servizio rapida e questo parametro viene automaticamente impostato a 0.

Procedura in caso di "Ripristino dei parametri": impostare p0010 = 30 e p0970 = 1.

p0010 = 10000 corrisponde a p0010 = 0. A differenza di p0010 = 0, la modifica del parametro viene subito applicata e i calcoli avvengono in background. Mentre sono in corso i calcoli, ogni altra modifica dei parametri è bloccata.

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

p0015 Macro apparecchio di azionamento / Macro appar.

CU_S110-CAN, CU_S110-DP, CU_S110-PN

Modificabile: C1	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 1
Tipo di dati: Unsigned32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: -	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
0	999999	1

Descrizione: Esecuzione del file macro corrispondente.
Il file macro selezionato deve essere presente sulla scheda di memoria/memoria dell'apparecchio.
Esempio:
p0015 = 6 --> Il file macro PM000006.ACX viene eseguito.

Cautela: Eseguendo una determinata macro vengono applicate e si rendono attive le impostazioni programmate corrispondenti.

Attenzione: Una volta modificato il valore, ogni ulteriore modifica dei parametri è bloccata e lo stato viene segnalato in r3996. Le modifiche sono nuovamente abilitate con r3996 = 0.

Nota: Le macro presenti nella directory specificata sono visualizzate in r8570. Nella lista esperti del software di messa in servizio, il parametro r8570 non è presente.
Le macro presenti come standard sono descritte nella documentazione tecnica del relativo prodotto.
Il parametro non viene influenzato dall'impostazione di fabbrica.

p0015 Macro oggetto di azionamento / Macro DO

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: C2(1)	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 1
Tipo di dati: Unsigned32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: Comandi	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
0	999999	0

Descrizione: Esecuzione del file macro corrispondente.
Il file macro selezionato deve essere presente sulla scheda di memoria/memoria dell'apparecchio.
Esempio:
p0015 = 6 --> Il file macro PM000006.ACX viene eseguito.

Cautela: Eseguendo una determinata macro vengono applicate e si rendono attive le impostazioni programmate corrispondenti.

Attenzione: Una volta modificato il valore, ogni ulteriore modifica dei parametri è bloccata e lo stato viene segnalato in r3996. Le modifiche sono nuovamente abilitate con r3996 = 0.
Durante la messa in servizio rapida (p3900 = 1) in caso di errore nella lettura dei parametri del gruppo QUICK_IBN non vengono emesse anomalie!

Nota: Le macro presenti nella directory specificata sono visualizzate in r8570. Nella lista esperti del software di messa in servizio, il parametro r8570 non è presente.
Le macro presenti come standard sono descritte nella documentazione tecnica del relativo prodotto.
Il parametro non viene influenzato dall'impostazione di fabbrica.

r0018 Versione del firmware della Control Unit / Versione FW CU

CU_S110-CAN, CU_S110-DP, CU_S110-PN

Modificabile: -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 1
Tipo di dati: Unsigned32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: -	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
0	4294967295	-

Descrizione: Indica la versione del firmware della Control Unit.

Dipendenza: Vedi anche: r0128, r0148, r0197, r0198

Nota: Esempio:
Il valore 1010100 deve essere interpretato come V01.01.01.00

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

r0019.0...14 CO/BO: Parola di comando BOP / Parola com. BOP

CU_S110-CAN, CU_S110-DP, CU_S110-PN

Modificabile: -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: Unsigned16	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 9912
Gruppo Par.: Indicazioni, segnali	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
-	-	-

Descrizione: Visualizzazione della parola di comando per il Basic Operator Panel (BOP).

Campo di bit:

Bit	Nome del segnale	Segnale 1	Segnale 0	FP
00	ON / OFF (OFF1)	ON	OFF (OFF1)	-
01	Nessun arresto per inerzia / arresto per inerzia (OFF2)	Nessun arr. inerz.	Arres. iner.(OFF2)	-
02	Nessun arresto rapido / arresto rapido (OFF3)	Nessun arr. rapido	Arresto rap.(OFF3)	-
07	Conferma anomalie (0 -> 1)	Sì	No	-
13	Potenziometro motore più alto	Sì	No	-
14	Potenziometro motore più basso	Sì	No	-

r0020 Valore di riferimento del numero di giri livellato / n_rif livellato

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 2
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 5020, 6799
Gruppo Par.: Indicazioni, segnali	**Gruppo delle unità:** 3_1	**Selezione unità:** p0505
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** p2000	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
- [1/min]	- [1/min]	- [1/min]

Descrizione: Visualizzazione del valore di riferimento attuale di numero di giri livellato all'ingresso del regolatore di numero di giri o della curva caratteristica V/f (dopo l'interpolatore).

Dipendenza: Vedi anche: r0060

Nota: Costante di tempo di livellamento = 100 ms

Il segnale non è adatto come grandezza di processo e può essere utilizzato solo per la visualizzazione.

Il valore di riferimento della velocità è disponibile livellato (r0020) e non livellato (r0060).

r0021 CO: Valore attuale del numero di giri livellato / n_att. livell.

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 2
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 1580, 1680, 4710, 6799
Gruppo Par.: Indicazioni, segnali	**Gruppo delle unità:** 3_1	**Selezione unità:** p0505
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** p2000	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
- [1/min]	- [1/min]	- [1/min]

Descrizione: Visualizzazione del valore attuale livellato del numero di giri del motore.

Dipendenza: Vedi anche: r0022, r0063

Nota: Costante di tempo di livellamento = 100 ms

Il segnale non è adatto come grandezza di processo e può essere utilizzato solo per la visualizzazione.

Il valore attuale del numero di giri è disponibile livellato (r0021, r0022) e non livellato (r0063).

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

r0022 Valore attuale del numero di giri livellato 1/min / n_att liv. 1/min

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 2
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 1580, 1680, 4710, 6799
Gruppo Par.: Indicazioni, segnali	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** p2000	**Lista esperti:** 1
Min - [1/min]	**Max** - [1/min]	**Impostazione di fabbrica** - [1/min]

Descrizione: Visualizzazione del valore attuale livellato del numero di giri del motore.
r0022 è identico a r0021, tuttavia la sua unità è sempre 1/min e, contrariamente a r0021, non è commutabile.

Dipendenza: Vedi anche: r0021, r0063

Nota: Costante di tempo di livellamento = 100 ms
Il segnale non è adatto come grandezza di processo e può essere utilizzato solo per la visualizzazione.
Il valore attuale del numero di giri è disponibile livellato (r0021, r0022) e non livellato (r0063).

r0024 Frequenza di uscita livellata / f_uscita livell.

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 1690, 5300, 5730, 6799
Gruppo Par.: Indicazioni, segnali	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** p2000	**Lista esperti:** 1
Min - [Hz]	**Max** - [Hz]	**Impostazione di fabbrica** - [Hz]

Descrizione: Visualizzazione della frequenza del convertitore livellata.

Dipendenza: Vedi anche: r0066

Nota: Costante di tempo di livellamento = 100 ms
Il segnale non è adatto come grandezza di processo e può essere utilizzato solo per la visualizzazione.
La frequenza di uscita è disponibile livellata (r0024) e non livellata (r0066).

r0025 CO: Tensione di uscita livellata / U_uscita livell.

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 2
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 1690, 5730, 6799
Gruppo Par.: Indicazioni, segnali	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** p2001	**Lista esperti:** 1
Min - [Veff]	**Max** - [Veff]	**Impostazione di fabbrica** - [Veff]

Descrizione: Visualizzazione della tensione di uscita livellata della parte di potenza.

Dipendenza: Vedi anche: r0072

Nota: Costante di tempo di livellamento = 100 ms
Il segnale non è adatto come grandezza di processo e può essere utilizzato solo per la visualizzazione.
La tensione di uscita è disponibile livellata (r0025) e non livellata (r0072).

r0026 CO: Tensione del circuito intermedio livellata / Vdc regol

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 2
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 5730, 8750, 8850, 8950
Gruppo Par.: Indicazioni, segnali	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** p2001	**Lista esperti:** 1
Min - [V]	**Max** - [V]	**Impostazione di fabbrica** - [V]

Descrizione: Visualizzazione del valore attuale livellato della tensione del circuito intermedio.

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

Dipendenza: Vedi anche: r0070

Attenzione: La misura di una tensione di circuito intermedio < 200 V non fornisce un valore valido con il Power Module (ad es. PM340). In questo caso con alimentazione esterna applicata di 24 V, nel parametro di visualizzazione viene visualizzato un valore di circa 24 V.

Nota: Costante di tempo di livellamento = 100 ms
Il segnale non è adatto come grandezza di processo e può essere utilizzato solo per la visualizzazione.
La tensione del circuito intermedio è disponibile livellata (r0026) e non livellata (r0070).

r0027 CO: Valore attuale di corrente, valore livellato / Val.att._I livell.

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 2
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 5730, 6799, 8850, 8950
Gruppo Par.: Indicazioni, segnali	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** p2002	**Lista esperti:** 1
Min - [Aeff]	**Max** - [Aeff]	**Impostazione di fabbrica** - [Aeff]

Descrizione: Visualizzazione della quota livellata del valore attuale di corrente.

Dipendenza: Vedi anche: r0068

Attenzione: Per la diagnostica o la valutazione degli andamenti dinamici, questo segnale livellato non è adatto. Utilizzare a tal fine il valore non livellato.

Nota: Costante di tempo di livellamento = 100 ms
Il segnale non è adatto come grandezza di processo e può essere utilizzato solo per la visualizzazione.
L'ammontare del valore attuale di corrente è disponibile livellato (r0027) e non livellato (r0068).

r0028 Grado di controllo livellato / Gr. ctrl livellato

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 5730, 6799, 8950
Gruppo Par.: Indicazioni, segnali	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** p2002	**Lista esperti:** 1
Min - [%]	**Max** - [%]	**Impostazione di fabbrica** - [%]

Descrizione: Visualizzazione del valore attuale livellato del grado di controllo.

Dipendenza: Vedi anche: r0074

Nota: Costante di tempo di livellamento = 100 ms
Il segnale non è adatto come grandezza di processo e può essere utilizzato solo per la visualizzazione.
Il grado di controllo è disponibile livellato (r0028) e non livellato (r0074).

r0029 Valore attuale di corrente livellato che forma il campo / Id_att livell.

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 5730
Gruppo Par.: Indicazioni, segnali	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** p2002	**Lista esperti:** 1
Min - [Aeff]	**Max** - [Aeff]	**Impostazione di fabbrica** - [Aeff]

Descrizione: Visualizzazione del valore attuale di corrente livellata che forma il campo.

Dipendenza: Vedi anche: r0076

Nota: Costante di tempo di livellamento = 100 ms
Il segnale non è adatto come grandezza di processo e può essere utilizzato solo per la visualizzazione.
Il valore attuale di corrente che forma il campo è disponibile livellato (r0029) e non livellato (r0076).

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

r0030 Valore attuale di corrente formante la coppia livellato / Iq_att reg.

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 5730
Gruppo Par.: Indicazioni, segnali	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** p2002	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
- [Aeff]	- [Aeff]	- [Aeff]

Descrizione: Visualizzazione del valore attuale di corrente livellato formante la coppia.

Dipendenza: Vedi anche: r0078

Nota: Costante di tempo di livellamento = 100 ms

Il segnale non è adatto come grandezza di processo e può essere utilizzato solo per la visualizzazione.

Il valore attuale di corrente formante la coppia è disponibile livellato (r0030 con 100 ms, r0078[1] con p0045) e non livellato (r0078[0]).

r0031 Valore attuale della coppia livellato / M_att livell

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 2
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 5730, 6799
Gruppo Par.: Indicazioni, segnali	**Gruppo delle unità:** 7_1	**Selezione unità:** p0505
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** p2003	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
- [Nm]	- [Nm]	- [Nm]

Descrizione: Visualizzazione del valore attuale di coppia livellato.

Dipendenza: Vedi anche: r0080

Nota: Costante di tempo di livellamento = 100 ms

Il segnale non è adatto come grandezza di processo e può essere utilizzato solo per la visualizzazione.

Il valore attuale di corrente attiva è disponibile livellato (r0031) e non livellato (r0080).

r0032 CO: Valore attuale della potenza attiva livellata / P_attiva_att liv.

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 2
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 5730
Gruppo Par.: Indicazioni, segnali	**Gruppo delle unità:** 14_10	**Selezione unità:** p0505
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** r2004	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
- [kW]	- [kW]	- [kW]

Descrizione: Visualizzazione del valore attuale livellato della potenza attiva.

Dipendenza: Vedi anche: r0082

Attenzione: Per la diagnostica o la valutazione degli andamenti dinamici, questo segnale livellato non è adatto. Utilizzare a tal fine il valore non livellato.

Nota: Significato per l'azionamento: potenza prodotta sull'albero motore

La potenza attiva è disponibile livellata (r0032 con 100 ms, r0082[1] con p0045) e non livellata (r0082[0]).

r0033 Utilizzo coppia livellato / M_utiliz.livellata

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 8012
Gruppo Par.: Indicazioni, segnali	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** PERCENT	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
- [%]	- [%]	- [%]

Descrizione: Visualizzazione dell'utilizzo di coppia livellato in percentuale.

L'utilizzo di coppia si ottiene dalla coppia livellata richiesta riferita al limite di coppia scalato con p2196.

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

Nota: Costante di tempo di livellamento = 100 ms
Il segnale non è adatto come grandezza di processo e può essere utilizzato solo per la visualizzazione.
L'utilizzo della coppia è disponibile livellato (r0033) e non livellato (r0081).
Per M_rif totale (r0079) > M_max offset (p1532) vale quanto segue:
- Coppia richiesta = M_rif totale - M_max offset
- Limite di coppia attuale = M_max eff. sup. (r1538) - M_max offset
Per M_rif totale (r0079) <= M_max offset (p1532) vale quanto segue:
- Coppia richiesta = M_max offset - M_rif totale
- Limite di coppia attuale = M_max offset - M_max eff. inf. (r1539)
Per limite di coppia attuale = 0 vale: r0033 = 100 %
Per limite di coppia attuale < 0 vale: r0033 = 0 %

r0034 CO: Carico max mot / Carico max mot

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 2
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 8017
Gruppo Par.: Indicazioni, segnali	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: ASM, REL, FEM	**Normalizzazione:** PERCENT	**Lista esperti:** 1
Min - [%]	**Max** - [%]	**Impostazione di fabbrica** - [%]

Descrizione: Visualizzazione del carico del motore dal modello termico motore I2t.

Dipendenza: Il carico massimo del motore viene calcolato solo per i motori sincroni ad eccitazione permanente e quando è attivato il modello di motore I2t.
Il carico del motore è dato dal rapporto tra la temperatura del modello di motore I2t (meno 40 Kelvin) e il valore di riferimento p0605 (soglia di anomalia per la sovratemperatura del motore) - 40 Kelvin. Con la stessa temperatura del motore, alla riduzione di p0605 corrisponde l'aumento di r0034.
Vedi anche: p0611, p0612, p0615

Nota: Costante di tempo di livellamento = 100 ms
Il segnale non è adatto come grandezza di processo e può essere utilizzato solo per la visualizzazione.
Il valore r0034 = -200.0 % provoca una visualizzazione non valida, ad esempio perché il modello termico del motore I2t non è attivato o non è stato parametrizzato correttamente.

r0035 CO: Temperatura motore / Temp_mot

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 2
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 7008, 8016, 8017
Gruppo Par.: Indicazioni, segnali	**Gruppo delle unità:** 21_1	**Selezione unità:** p0505
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** p2006	**Lista esperti:** 1
Min - [°C]	**Max** - [°C]	**Impostazione di fabbrica** - [°C]

Descrizione: Visualizzazione della temperatura corrente nel motore.

Nota: Per r0035 diverso da -200.0 °C vale:
- Questa indicazione di temperatura non è valida.
- È collegato un sensore KTY.
- Il modello termico del motore asincrono è attivato (p0612 bit 1 = 1 e il sensore di temperatura è disattivato: p0600 = 0 o p0601 = 0).
Per r0035 uguale a -200.0 °C vale:
- Questa indicazione di temperatura non è valida (errore del sensore di temperatura).
- È collegato un sensore PTC o un contatto NC bimetallico.
- Il sensore di temperatura del motore sincrono del motore sincrono è disattivato (p0600 = 0 o p0601 = 0).

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

r0036 CO: Parte di potenza, sovraccarico I2t / Sovracc. PP I2t

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 8014
Gruppo Par.: Indicazioni, segnali	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** PERCENT	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
- [%]	- [%]	- [%]

Descrizione: Visualizzazione del sovraccarico della parte di potenza determinato grazie al calcolo I2t.

Per la sorveglianza I2t della parte di potenza è definito un valore di riferimento della corrente. Rappresenta la corrente conducibile dalla parte di potenza senza l'influsso delle perdite di commutazione (ad es. la corrente permanentemente consentita dei condensatori, delle induttanze, delle sbarre di corrente, ecc.).

Se non si supera la corrente di riferimento I2t della parte di potenza, non viene visualizzato alcun sovraccarico (0 %).

In caso contrario viene calcolato il grado del sovraccarico termico: il 100% provoca la disinserzione.

Dipendenza: Vedi anche: p0290, p0294

Vedi anche: F30005

r0037[0...1] Temperatura Control Unit / Temperatura CU

CU_S110-CAN, CU_S110-DP, CU_S110-PN

Modificabile: -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: Indicazioni, segnali	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** p2006	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
- [°C]	- [°C]	- [°C]

Descrizione: Visualizzazione della temperatura sulla Control Unit.

Al superamento di 87 °C viene emesso un messaggio corrispondente.

Indice: [0] = Temperatura attuale
[1] = Temperatura massima

Dipendenza: Vedi anche: A01009

Nota: Il valore -200 segnala l'assenza del segnale di misura.

r0037[0...19] CO: Parte di potenza, temperature / Temp. parte pot.

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 8014
Gruppo Par.: Indicazioni, segnali	**Gruppo delle unità:** 21_1	**Selezione unità:** p0505
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** p2006	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
- [°C]	- [°C]	- [°C]

Descrizione: Visualizzazione delle temperature nella parte di potenza.

Indice:
[0] = Valore massimo dell'invertitore
[1] = Valore massimo dello strato isolante
[2] = Valore massimo del raddrizzatore
[3] = Aria in entrata
[4] = Spazio interno nella parte di potenza
[5] = Invertitore 1
[6] = Invertitore 2
[7] = Invertitore 3
[8] = Invertitore 4
[9] = Invertitore 5
[10] = Invertitore 6
[11] = Raddrizzatore 1
[12] = Raddrizzatore 2
[13] = Strato isol. 1
[14] = Strato isol. 2
[15] = Strato isol. 3

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

[16] = Strato isol. 4
[17] = Strato isol. 5
[18] = Strato isol. 6
[19] = Ingresso del liquido dell'impianto di raffreddamento

Nota: Il valore -200 segnala l'assenza del segnale di misura.
r0037[0]: Valore max. delle temperature dell'invertitore (r0037[5...10]).
r0037[1]: Valore max. delle temperature dello strato isolante (r0037[13...18]).
r0037[2]: Valore max. delle temperature del raddrizzatore (r0037[11...12]).
Il valore massimo è la temperatura dell'invertitore, dello strato isolante o del raddrizzatore più caldo.

p0045 Costante del tempo di livellamento, valori visualizzati / T_liv. val. vis.

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: U, T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 2
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 4715, 5610, 5730, 6714, 8012
Gruppo Par.: -	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
0.00 [ms]	1000.00 [ms]	1.00 [ms]

Descrizione: Impostazione della costante di tempo di livellamento per i seguenti valori visualizzati:
SERVO: r0078[1], r0079[1], r0081 (calcolo da grandezze livellate con p0045), r0082[1].
VECTOR: r0063[1], r0068[1], r0080[1], r0082[1].

r0046.0...31 CO/BO: Abilit. mancanti / Abilit. mancanti

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 1
Tipo di dati: Unsigned32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 2634
Gruppo Par.: Indicazioni, segnali	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
-	-	-

Descrizione: Visualizzazione di abilitazioni mancanti che impediscono la messa in servizio della regolazione dell'azionamento.

Campo di bit:

Bit	Nome del segnale	Segnale 1	Segnale 0	FP
00	Manca abilitazione OFF1	Sì	No	-
01	Manca abilitazione OFF2	Sì	No	-
02	Manca abilitazione OFF3	Sì	No	-
03	Manca abilitazione funzionamento	Sì	No	-
04	Manca abilitazione cortocirc. indotto / frenatura in DC	Sì	No	7014, 7016
05	Manca abilitazione STOP2	Sì	No	-
06	Manca abilitazione STOP1	Sì	No	-
08	Manca abilitazione morsetto EP	Sì	No	-
09	Manca abilitazione alimentatore	Sì	No	-
10	Manca abilitazione generatore di rampa	Sì	No	-
11	Manca avvio generatore di rampa	Sì	No	-
12	Manca abilitazione valore di riferimento	Sì	No	-
16	Manca abilitazione interna OFF1	Sì	No	-
17	Manca abilitazione interna OFF2	Sì	No	-
18	Manca abilitazione interna OFF3	Sì	No	-
19	Manca abilitazione impulsi interna	Sì	No	-
20	Manca abilitazione interna cortocirc. indotto / frenatura in DC	Sì	No	7014, 7016
21	Manca abilitazione interna STOP2	Sì	No	-
22	Manca abilitazione interna STOP1	Sì	No	-
25	Bypass funzione attivo	Sì	No	-
26	Azionamento non attivo o non operativo	Sì	No	-
27	Smagnetizzazione non terminata	Sì	No	-
28	Manca apert. freno	Sì	No	-
29	Manca pronto impianto di raffreddamento	Sì	No	-

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

30	Regolatore numero di giri bloccato	Sì	No	-
31	Funzionamento a impulsi valore riferimento attivo	Sì	No	-

Dipendenza: Vedi anche: r0002

Nota: Il valore r0046 = 0 indica che sono presenti tutte le abilitazioni per questo azionamento.

Bit 00 = 1 (manca abilitazione) quando:

- La sorgente del segnale in p0840 si trova sul segnale 0.
- È presente il blocco inserzione.

Bit 01 = 1 (manca abilitazione) quando:

- La sorgente del segnale in p0844 o p0845 si trova sul segnale 0.

Bit 02 = 1 (manca abilitazione) quando:

- La sorgente del segnale in p0848 o p0849 si trova sul segnale 0.

Bit 03 = 1 (manca abilitazione) quando:

- La sorgente del segnale in p0852 si trova sul segnale 0.

Bit 04 =1 (cortocircuito dell'indotto attivo), se:

- La sorgente del segnale in p1230 si trova sul segnale 1.

Bit 05, bit 06: in preparazione

Bit 08 = 1 (manca abilitazione) quando:

- Manca l'abilitazione impulsi mediante morsetto EP mancante (booksize: X21, chassis: X41).

Bit 09 = 1 (manca abilitazione) quando:

- La sorgente del segnale in p0864 si trova sul segnale 0.

Bit 10 = 1 (manca abilitazione) quando:

- La sorgente del segnale in p1140 si trova sul segnale 0.

Bit 11 = 1 (manca abilitazione) quando il valore di riferimento di velocità è congelato perché:

- La sorgente del segnale in p1141 si trova sul segnale 0.
- Il valore di riferimento di velocità viene impostato dal funzionamento a impulsi e le due sorgenti del segnale per il funzionamento a impulsi bit 0 (p1055) e bit 1 (p1056) hanno il segnale 1.

Bit 12 = 1 (manca abilitazione) quando:

- La sorgente del segnale in p1142 si trova sul segnale 0.
- Quando è attivato il modulo funzionale "Posizionatore semplice" (r0108.4 = 1), la sorgente del segnale in p1142 viene impostata sul segnale 0.

Bit 16 = 1 (manca abilitazione) quando:

- È presente una reazione all'anomalia OFF1. L'abilitazione avviene solo dopo che l'anomalia è stata eliminata e tacitata e che il blocco inserzione è stato eliminato con OFF1 = 0.

Bit 17 = 1 (manca abilitazione) quando:

- È selezionato il modo di messa in servizio (p0009 > 0 o p0010 > 0).
- È presente una reazione all'anomalia OFF2.
- L'azionamento è inattivo (p0105 = 0) o non operativo (r7850[indice DO]=0).

Bit 18 = 1 (manca abilitazione) quando:

- OFF3 non è ancora terminato oppure è presente una reazione all'anomalia OFF3.

Bit 19 = 1 (manca abilitazione impulsi) quando:

- Sincronizzazione in corso con clock di base, clock DRIVE-CLiQ e clock di applicazione.

Bit 20 = 1 (cortocircuito dell'indotto interno attivo), se:

- L'azionamento non è nello stato "S4: Pronto" o "S5x" (vedere schema logico 2610).
- Manca l'abilitazione impulsi interna (r0046.19 = 0).

Bit 21 = 1 (manca abilitazione) quando:

L'abilitazione impulsi è presente e il valore di riferimento di velocità non è ancora abilitato perché:

- Il tempo di apertura del freno di stazionamento (p1216) non è ancora trascorso.
- Il motore non è ancora rimagnetizzato (motore asincrono).
- La calibrazione encoder non è stata eseguita (V/f Vector e motore sincrono)

Bit 22: in preparazione

Bit 26 = 1 (manca abilitazione) quando:

- L'azionamento è inattivo (p0105 = 0) o non operativo (r7850[indice DO]=0).

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

Bit 27 = 1 (manca abilitazione) quando:
- La smagnetizzazione non è terminata (solo per azionamento vettoriale).
Bit 28 = 1 (manca abilitazione) quando:
- Il freno di stazionamento è chiuso o non si è ancora aperto.
Bit 29 = 1 (manca abilitazione) quando:
- È assente il segnale di pronto dell'impianto di raffreddamento tramite BI: p0266[1].
Bit 30 = 1 (regolatore numero di giri bloccato), se è presente una delle seguenti cause:
- Presenza del segnale 0 su BI: p0856.
- Il generatore di funzioni è attivo con la corrente impostata.
- La funzione di misura "Risposta alla frequenza campione del regolatore di corrente" è attiva.
- L'identificazione della posizione dei poli è attiva.
- L'identificazione dei dati del motore è attiva (solo determinate operazioni).
Bit 31 = 1 (manca abilitazione) quando:
- Il valore di riferimento di funzionamento a impulsi 1 o 2 viene preimpostato.

r0047 Identificazioni di stato / Identificaz. stato

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN	**Modificabile:** -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 1
	Tipo di dati: Integer16	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** -
	Gruppo Par.: Indicazioni, segnali	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
	Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
	Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
	0	104	-

Descrizione: Visualizzazione dell'operazione attuale nell'identificazione dei dati del motore e nell'identificazione della posizione dei poli.

Valore:
0: Nessuna misura
1: PolID: Attesa tempo di chiusura freno
2: PolID: 1ª operazione misura
3: PolID: 2ª operazione misura
4: PolID: 3ª operazione misura
5: PolID: 4ª operazione misura
6: PolID: 2° livello misura
7: PolID: Analisi misura
8: PolID: Fine misura
11: IDmot: 1ª operazione misura induttanza
12: IDmot: 2ª operazione misura induttanza
13: IDmot: Analisi misura induttanza
14: IDmot: Analisi misura resistenza
15: IDmot: 1ª operazione sincronizzazione fine
16: IDmot: 2ª operazione sincronizzazione fine
17: IDmot: 3ª operazione sincronizzazione fine
18: IDmot: Fine sincronizzazione fine
20: IDmot: 1ª operazione misura in rotazione induttanza
21: IDmot: 2ª operazione misura in rotazione induttanza
22: IDmot: 3ª operazione misura in rotazione induttanza
23: IDmot: 4ª operazione misura in rotazione induttanza
24: IDmot: Analisi misura in rotazione induttanza
25: IDmot: Fine misura in rotazione induttanza
30: IDmot: 1ª operazione misura motore asincrono
31: IDmot: 2ª operazione misura motore asincrono
32: IDmot: 3ª operazione misura motore asincrono
33: IDmot: 4ª operazione misura motore asincrono
34: IDmot: 5ª operazione misura motore asincrono
35: IDmot: 6ª operazione misura motore asincrono
36: IDmot: 7ª operazione misura motore asincrono
37: IDmot: 8ª operazione misura motore asincrono
38: IDmot: 9ª operazione misura motore asincrono
40: IDmot: 1ª operazione angolo di commutazione
41: IDmot: 2ª operazione angolo di commutazione
42: IDmot: 3ª operazione angolo di commutazione

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

43: IDmot: 4ª operazione angolo di commutazione
45: IDmot: 1ª operazione angolo di commutazione rotante
46: IDmot: 2ª operazione angolo di commutazione rotante
47: IDmot: 3ª operazione angolo di commutazione rotante
48: IDmot: Fine angolo di commutazione rotante
50: IDmot: 1ª operazione determinazione kT
51: IDmot: 2ª operazione determinazione kT
52: IDmot: 3ª operazione determinazione kT
53: IDmot: Analisi determinazione kT
54: IDmot: Fine determinazione kT
60: IDmot: 1ª operazione misura costante di riluttanza
61: IDmot: 2ª operazione misura costante di riluttanza
62: IDmot: 3ª operazione misura costante di riluttanza
63: IDmot: Fine operazione misura costante di riluttanza
70: IDmot: 1ª operazione misura inerzia
71: IDmot: 2ª operazione misura inerzia
72: IDmot: 3ª operazione misura inerzia
73: IDmot: Fine misura dell'inerzia
80: IDmot: 1ª operazione misura induttanza principale
81: IDmot: 2ª operazione misura induttanza principale
82: IDmot: 3ª operazione misura induttanza principale
83: IDmot: Analisi misura induttanza principale
84: IDmot: Fine misura induttanza principale
90: IDmot: 1ª operazione caratteristica di saturazione
91: IDmot: 2ª operazione caratteristica di saturazione
92: IDmot: 3ª operazione caratteristica di saturazione
93: IDmot: Analisi caratteristica di saturazione 1
94: IDmot: Analisi caratteristica di saturazione 2
95: IDmot: Fine caratteristica di saturazione
96: IDmot: 1ª operazione modello convertitore
97: IDmot: 2ª operazione modello convertitore
98: IDmot: 3ª operazione modello convertitore
99: IDmot: 4ª operazione modello convertitore
100: PolID: 1ª operazione basata su movimento
101: PolID: 2ª operazione basata su movimento
102: PolID: 3ª operazione basata su movimento
103: PolID: 4ª operazione basata su movimento
104: PolID: 5ª operazione basata su movimento

r0049[0...3] Set di dati motore/encoder attivo / MDS/EDS attivo

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN	**Modificabile:** -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 2
	Tipo di dati: Unsigned8	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 8565
	Gruppo Par.: Indicazioni, segnali	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
	Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
	Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
	-	-	-

Descrizione: Visualizzazione del set di dati motore attivo (Motor Data Set, MDS) e dei set di dati encoder attivi (Encoder Data Set, EDS).

Indice:
[0] = Set dati motore MDS attivo
[1] = Set dati encoder EDS Encoder 1 attivo
[2] = Set dati encoder EDS Encoder 2 attivo
[3] = Riservato

Dipendenza: Vedi anche: p0186, p0187, p0188, r0838

Nota: Il valore 99 significa: nessun encoder assegnato (non progettato).

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

r0050.0...1 CO/BO: Set di dati di comando CDS attivo / CDS effettivo

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 2
Tipo di dati: Unsigned8	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 8560
Gruppo Par.: Indicazioni, segnali	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
-	-	-

Descrizione: Visualizzazione del set di dati di comando attivo (Command Data Set, CDS).

Campo di bit:

Bit	Nome del segnale	Segnale 1	Segnale 0	FP
00	CDS attivo bit 0	On	Off	-
01	CDS attivo bit 1	On	Off	-

Dipendenza: Vedi anche: p0810, r0836

Nota: Il set di dati di comando selezionato tramite ingresso binettore (ad es. p0810) viene visualizzato tramite r0836.

r0051.0...1 CO/BO: Set di dati dell'azionamento DDS attivo / DDS effettivo

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 2
Tipo di dati: Unsigned8	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: Indicazioni, segnali	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
-	-	-

Descrizione: Visualizzazione del set di dati dell'azionamento attivo (Drive Data Set, DDS).

Campo di bit:

Bit	Nome del segnale	Segnale 1	Segnale 0	FP
00	DDS attivo bit 0	On	Off	-
01	DDS attivo bit 1	On	Off	-

Dipendenza: Vedi anche: p0820, r0837

Nota: Selezionando l'identificazione motore, la misura in rotazione, la calibrazione encoder e la registrazione della caratteristica di attrito viene soppressa la commutazione del set di dati azionamento.

r0056.1...15 CO/BO: Parola di stato regolazione / ZSW regolazione

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: Unsigned16	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 1530, 2526
Gruppo Par.: Indicazioni, segnali	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
-	-	-

Descrizione: Visualizzazione della parola di stato della regolazione.

Campo di bit:

Bit	Nome del segnale	Segnale 1	Segnale 0	FP
01	Smagnetizzazione terminata	Sì	No	-
04	Rimagnetizzazione terminata	Sì	No	2701
08	Indebolimento di campo attivo	Sì	No	-
14	Regolatore Vdc max attivo	Sì	No	-
15	Regolatore Vdc min attivo	Sì	No	-

Nota: Per bit 04:

Il bit viene impostato subito dopo l'inserzione.

Eccezione:

In un motore asincrono con freno (tranne che con p1215 = 2) il bit viene impostato solo al raggiungimento del 60 % del flusso nominale.

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

r0060 CO: Valore di riferimento della velocità a monte filtro val. rif. / n_rif prec filtro

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN	**Modificabile:** -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
	Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 2701, 2704, 5020, 6030, 6799
	Gruppo Par.: Indicazioni, segnali	**Gruppo delle unità:** 3_1	**Selezione unità:** p0505
	Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** p2000	**Lista esperti:** 1
	Min - [1/min]	**Max** - [1/min]	**Impostazione di fabbrica** - [1/min]

Descrizione: Visualizzazione del valore di riferimento attuale di numero di giri all'ingresso del regolatore di numero di giri o della curva caratteristica V/f (dopo l'interpolatore).

Dipendenza: Vedi anche: r0020

Nota: Il valore di riferimento della velocità è disponibile livellato (r0020) e non livellato (r0060).

r0061[0...1] CO: Valore attuale del numero di giri non livellato / n_att non livell.

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN	**Modificabile:** -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 2
	Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 1580, 4710, 4715
	Gruppo Par.: Indicazioni, segnali	**Gruppo delle unità:** 3_1	**Selezione unità:** p0505
	Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** p2000	**Lista esperti:** 1
	Min - [1/min]	**Max** - [1/min]	**Impostazione di fabbrica** - [1/min]

Descrizione: Visualizzazione dei valori attuali non livellati del numero di giri rilevati dagli encoder.

Indice: [0] = Encoder 1
[1] = Encoder 2

r0062 CO: Valore di riferimento del numero di giri dopo il filtro / n_rif dopo filtro

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN	**Modificabile:** -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
	Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 1590, 1750, 5020, 5030, 5210, 6030
	Gruppo Par.: Indicazioni, segnali	**Gruppo delle unità:** 3_1	**Selezione unità:** p0505
	Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** p2000	**Lista esperti:** 1
	Min - [1/min]	**Max** - [1/min]	**Impostazione di fabbrica** - [1/min]

Descrizione: Visualizzazione del valore di riferimento del numero di giri dopo i filtri del valore di riferimento.

r0063 CO: Valore attuale del numero di giri livellato / n_att. livell.

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN	**Modificabile:** -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
	Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 1580, 1590, 4710, 5300
	Gruppo Par.: Indicazioni, segnali	**Gruppo delle unità:** 3_1	**Selezione unità:** p0505
	Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** p2000	**Lista esperti:** 1
	Min - [1/min]	**Max** - [1/min]	**Impostazione di fabbrica** - [1/min]

Descrizione: Visualizzazione del valore attuale del numero di giri livellato per la regolazione del numero di giri.

Dipendenza: Vedi anche: r0021, r0022, r0061, p1441

Nota: Nel funzionamento senza encoder viene calcolato il valore attuale del numero di giri.
Nel funzionamento con encoder r0063 è livellato con p1441.
Il valore attuale del numero di giri è disponibile livellato (r0021, r0022) e non livellato (r0063).

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

r0064 CO: Regolatore di numero di giri, differenza di regolazione / reg n diff.regol.

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN	**Modificabile:** -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
	Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 5040, 6040
	Gruppo Par.: Indicazioni, segnali	**Gruppo delle unità:** 3_1	**Selezione unità:** p0505
	Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** p2000	**Lista esperti:** 1
	Min - [1/min]	**Max** - [1/min]	**Impostazione di fabbrica** - [1/min]

Descrizione: Visualizzazione della differenza di regolazione attuale del regolatore del numero di giri.

Nota: Nel caso di servoregolazione e con il modello di riferimento attivo è indicata la differenza di regolazione fino alla quota P del regolatore del numero di giri.

r0065 Frequenza di scorrimento / Scorr. f

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN	**Modificabile:** -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
	Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 1710, 6310, 6727, 6730, 6732
	Gruppo Par.: Indicazioni, segnali	**Gruppo delle unità:** 2_1	**Selezione unità:** p0505
	Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** p2000	**Lista esperti:** 1
	Min - [Hz]	**Max** - [Hz]	**Impostazione di fabbrica** - [Hz]

Descrizione: Visualizzazione della frequenza di scorrimento con motori asincroni (ASM).

r0066 CO: Frequenza di uscita / f_uscita

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN	**Modificabile:** -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
	Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 1690, 5300, 5730, 6310, 6730, 6731, 6799
	Gruppo Par.: Indicazioni, segnali	**Gruppo delle unità:** 2_1	**Selezione unità:** p0505
	Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** p2000	**Lista esperti:** 1
	Min - [Hz]	**Max** - [Hz]	**Impostazione di fabbrica** - [Hz]

Descrizione: Visualizzazione della frequenza di uscita del Motor Module.

Dipendenza: Vedi anche: r0024

Nota: La frequenza di uscita è disponibile livellata (r0024) e non livellata (r0066).

r0067 CO: Corrente di uscita massima / I_uscita max

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN	**Modificabile:** -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
	Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 5722, 6300, 6640, 6724
	Gruppo Par.: Indicazioni, segnali	**Gruppo delle unità:** 6_2	**Selezione unità:** p0505
	Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** p2002	**Lista esperti:** 1
	Min - [Aeff]	**Max** - [Aeff]	**Impostazione di fabbrica** - [Aeff]

Descrizione: Visualizzazione della corrente massima di uscita del Motor Module.

Dipendenza: La corrente massima di uscita viene influenzata dal limite di corrente parametrizzato e dalla protezione termica del motore e del convertitore.

Vedi anche: p0290, p0640

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

r0068 CO: Valore attuale di corrente / Entità att. I

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN	**Modificabile:** -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
	Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 5730, 7017, 8014, 8017, 8850, 8950
	Gruppo Par.: Indicazioni, segnali	**Gruppo delle unità:** 6_2	**Selezione unità:** p0505
	Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** p2002	**Lista esperti:** 1
	Min - [Aeff]	**Max** - [Aeff]	**Impostazione di fabbrica** - [Aeff]

Descrizione: Visualizzazione dell'entità del valore attuale di corrente.

Dipendenza: Vedi anche: r0027

Attenzione: Per A_INF, S_INF vale:

Il valore viene aggiornato con il tempo di campionamento del regolatore di corrente.

Per SERVO vale:

Il valore viene aggiornato con un tempo di campionamento di 1 ms.

Nota: Valore di corrente = sqrt(Iq^2 + Id^2)

L'ammontare del valore attuale di corrente è disponibile livellato (r0027) e non livellato (r0068).

r0069[0...6] Corrente di fase, valore attuale / Val.att.fase_I

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN	**Modificabile:** -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
	Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 1630, 5730, 6714, 6730, 6731, 8850, 8950
	Gruppo Par.: Indicazioni, segnali	**Gruppo delle unità:** 6_5	**Selezione unità:** p0505
	Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** p2002	**Lista esperti:** 1
	Min - [A]	**Max** - [A]	**Impostazione di fabbrica** - [A]

Descrizione: Visualizzazione dei valori attuali misurati delle correnti di fase come valore di picco.

Indice:
[0] = Fase U
[1] = Fase V
[2] = Fase W
[3] = Fase U Offset
[4] = Fase V Offset
[5] = Fase W Offset
[6] = Totale U, V, W

Nota: Nell'indice 3 ... 5 vengono visualizzate le correnti di offset delle 3 fasi che vengono aggiunte per la correzione delle correnti di fase.

Nell'indice 6 viene visualizzata la somma delle 3 correnti di fase corrette.

r0070 CO: Valore attuale tensione del circuito intermedio / Val. att. Vdc

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN	**Modificabile:** -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
	Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 5730
	Gruppo Par.: Indicazioni, segnali	**Gruppo delle unità:** 5_2	**Selezione unità:** p0505
	Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** p2001	**Lista esperti:** 1
	Min - [V]	**Max** - [V]	**Impostazione di fabbrica** - [V]

Descrizione: Visualizzazione del valore attuale misurato della tensione del circuito intermedio.

Dipendenza: Vedi anche: r0026

Attenzione: Per SINAMICS S120 AC Drive (AC/AC) vale:

La misura di una tensione di circuito intermedio < 200 V non fornisce un valore valido con il Power Module (ad es. PM340). In questo caso con alimentazione esterna applicata di 24V viene visualizzato un valore di circa 24 V.

Nota: La tensione del circuito intermedio è disponibile livellata (r0026) e non livellata (r0070).

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

r0072 CO: Tensione di uscita / V_uscita

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN	**Modificabile:** -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
	Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 1630, 5730, 6730, 6731, 6799
	Gruppo Par.: Indicazioni, segnali	**Gruppo delle unità:** 5_1	**Selezione unità:** p0505
	Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** p2001	**Lista esperti:** 1
	Min - [Veff]	**Max** - [Veff]	**Impostazione di fabbrica** - [Veff]

Descrizione: Visualizzazione della tensione di uscita attuale della parte di potenza (Motor Module).

Dipendenza: Vedi anche: r0025

Nota: La tensione di uscita è disponibile livellata (r0025) e non livellata (r0072).

r0074 CO: Grado di controllo / Grado di controllo

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN	**Modificabile:** -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
	Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 5730, 6730, 6731, 6799, 8940, 8950
	Gruppo Par.: Indicazioni, segnali	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
	Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** PERCENT	**Lista esperti:** 1
	Min - [%]	**Max** - [%]	**Impostazione di fabbrica** - [%]

Descrizione: Visualizzazione del grado di controllo attuale.

Dipendenza: Vedi anche: r0028

Nota: In caso di modulazione vettoriale nello spazio una percentuale del 100 % corrisponde alla tensione di uscita massima senza sovracomando.

I valori superiori al 100 % indicano un sovracomando, i valori inferiori al 100 % non hanno sovracomando.

La tensione di fase (concatenata, effettiva) si calcola nel seguente modo: (r0074 x r0070) / (sqrt(2) x 100 %).

Il grado di controllo è disponibile livellato (r0028) e non livellato (r0074).

r0075 CO: Valore di riferimento di corrente, formazione campo / Id_rif.

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN	**Modificabile:** -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
	Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 1630, 5714, 5722, 6714
	Gruppo Par.: Indicazioni, segnali	**Gruppo delle unità:** 6_2	**Selezione unità:** p0505
	Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** p2002	**Lista esperti:** 1
	Min - [Aeff]	**Max** - [Aeff]	**Impostazione di fabbrica** - [Aeff]

Descrizione: Visualizzazione del valore di riferimento di corrente che produce il campo (Id_rif).

Nota: Nel caso di controllo V/f questo valore è privo di significato.

r0076 CO: Valore attuale di corrente, formazione campo / Id_att.

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN	**Modificabile:** -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
	Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 1630, 1710, 5714, 5730, 6714, 6799
	Gruppo Par.: Indicazioni, segnali	**Gruppo delle unità:** 6_2	**Selezione unità:** p0505
	Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** p2002	**Lista esperti:** 1
	Min - [Aeff]	**Max** - [Aeff]	**Impostazione di fabbrica** - [Aeff]

Descrizione: Visualizzazione del valore attuale di corrente che produce il campo (Id_att).

Dipendenza: Vedi anche: r0029

Nota: Nel caso di controllo V/f questo valore è privo di significato.

Il valore attuale di corrente che forma il campo è disponibile livellato (r0029) e non livellato (r0076).

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

r0077 CO: Valore di riferimento di corrente, formazione momento / Iq_rif.

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN	**Modificabile:** -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
	Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 1630, 1774, 5714, 6710, 6714, 6719
	Gruppo Par.: Indicazioni, segnali	**Gruppo delle unità:** 6_2	**Selezione unità:** p0505
	Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** p2002	**Lista esperti:** 1
	Min - [Aeff]	**Max** - [Aeff]	**Impostazione di fabbrica** - [Aeff]

Descrizione: Visualizzazione del valore di riferimento di corrente che produce la coppia/forza.

Nota: Nel caso di controllo V/f questo valore è privo di significato.

r0078[0...1] CO: Valore attuale di corrente, formazione momento / Iq_att.

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN	**Modificabile:** -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
	Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 1630, 5714, 5730
	Gruppo Par.: Indicazioni, segnali	**Gruppo delle unità:** 6_2	**Selezione unità:** p0505
	Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** p2002	**Lista esperti:** 1
	Min - [Aeff]	**Max** - [Aeff]	**Impostazione di fabbrica** - [Aeff]

Descrizione: Visualizzazione del valore attuale di corrente che genera la coppia (Iq_att).

Indice: [0] = Non livellato
[1] = Livellato con p0045

Dipendenza: Vedi anche: r0030, p0045

Nota: Nel caso di controllo V/f questi valori sono privi di significato.

Il valore attuale di corrente formante la coppia è disponibile livellato (r0030 con 100 ms, r0078[1] con p0045) e non livellato (r0078[0]).

r0079[0...1] CO: Valore di riferimento totale della coppia / M rif totale

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN	**Modificabile:** -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
	Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 5610, 8012
	Gruppo Par.: Indicazioni, segnali	**Gruppo delle unità:** 7_1	**Selezione unità:** p0505
	Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** p2003	**Lista esperti:** 1
	Min - [Nm]	**Max** - [Nm]	**Impostazione di fabbrica** - [Nm]

Descrizione: Visualizzazione del valore di riferimento della coppia all'uscita del regolatore del numero di giri (prima dell'interpolazione di clock).

Indice: [0] = Non livellato
[1] = Livellato con p0045

r0080 CO: Valore attuale della coppia / M_att

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN	**Modificabile:** -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
	Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 5730
	Gruppo Par.: Indicazioni, segnali	**Gruppo delle unità:** 7_1	**Selezione unità:** p0505
	Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** p2003	**Lista esperti:** 1
	Min - [Nm]	**Max** - [Nm]	**Impostazione di fabbrica** - [Nm]

Descrizione: Visualizzazione del valore attuale della coppia.

Dipendenza: Vedi anche: r0031

Nota: Il valore attuale della coppia è disponibile livellato (r0031) e non livellato (r0080).

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

r0081 CO: Utilizzo della coppia / Utilizzo M

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN	**Modificabile:** -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
	Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 8012
	Gruppo Par.: Indicazioni, segnali	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
	Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** PERCENT	**Lista esperti:** 1
	Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
	- [%]	- [%]	- [%]

Descrizione: Visualizzazione dell'utilizzo di coppia in percentuale.
L'utilizzo di coppia si ottiene dalla coppia livellata richiesta riferita al limite di coppia.

Dipendenza: Vedi anche: r0033

Nota: L'utilizzo della coppia è disponibile livellato (r0033) e non livellato (r0081).
L'utilizzo di coppia si ottiene dalla coppia richiesta riferita al limite di coppia nella maniera seguente:
- Coppia positiva: r0081 = ((r0079 + p1532) / (r1538 - p1532)) * 100 %
- Coppia negativa: r0081 = ((-r0079 + p1532) / (-r1539 + p1532)) * 100 %
Il calcolo dell'utilizzo della coppia dipende dalla costante di tempo di livellamento impostata (p0045).

r0082[0...2] CO: Valore attuale potenza attiva / P_att.

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN	**Modificabile:** -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
	Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 5730
	Gruppo Par.: Indicazioni, segnali	**Gruppo delle unità:** 14_5	**Selezione unità:** p0505
	Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** r2004	**Lista esperti:** 1
	Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
	- [kW]	- [kW]	- [kW]

Descrizione: Visualizzazione della potenza attiva momentanea.

Indice: [0] = Non livellato
[1] = Livellato con p0045
[2] = Potenza elettrica

Dipendenza: Vedi anche: r0032

Nota: La potenza meccanica attiva è disponibile livellata (r0032 con 100 ms, r0082[1] con p0045) e non livellata (r0082[0]).

r0083 CO: Val. rif. flusso / Rif. flusso

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN	**Modificabile:** -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
	Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 5722
	Gruppo Par.: Indicazioni, segnali	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
	Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** PERCENT	**Lista esperti:** 1
	Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
	- [%]	- [%]	- [%]

Descrizione: Visualizzazione del valore di riferimento di flusso.

r0084 CO: Valore attuale flusso / V.att flusso

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN	**Modificabile:** -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
	Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 5722
	Gruppo Par.: Indicazioni, segnali	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
	Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** PERCENT	**Lista esperti:** 1
	Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
	- [%]	- [%]	- [%]

Descrizione: Visualizzazione del valore attuale di flusso.

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

r0088 CO: Valore di riferimento tensione del circuito intermedio / Valore rif Vdc

SERVO_S110-CAN (Reg. PID), SERVO_S110-DP (Reg. PID), SERVO_S110-PN (Reg. PID)

Modificabile: -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 8940, 8964
Gruppo Par.: Indicazioni, segnali	**Gruppo delle unità:** 5_2	**Selezione unità:** p0505
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** p2001	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
- [V]	- [V]	- [V]

Descrizione: Visualizzazione del valore di riferimento della tensione del circuito intermedio.

p0092 Funzionamento sincrono al clock, presassegnazione/verifica / Funz. sincr.clock

CU_S110-CAN, CU_S110-DP, CU_S110-PN

Modificabile: C1(1)	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 1
Tipo di dati: Integer16	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: -	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
0	1	0

Descrizione: Impostazione per la presassegnazione/verifica dei tempi di campionamento dei cicli di regolazione interni per il funzionamento PROFIdrive a sincronismo di clock.

p0092 = 1:

I cicli di regolazione vengono impostati in modo da rendere possibile il funzionamento PROFIdrive a sincronismo di clock. Se, dopo una modifica dei cicli di regolazione, il funzionamento PROFIdrive sincrono al clock non dovesse essere possibile, viene emesso un messaggio corrispondente.

La preimpostazione dei cicli di regolazione può causare un derating nel Motor Module (ad es. p0115[0] = 400 µs --> 375 µs).

Se si utilizzano i gruppi di esecuzione fissi DCC "DOPO IF1 PROFIdrive ricezione PZD" e "PRIMA DI IF1 PROFIdrive invio PZD", nel calcolo del fattore di utilizzo dell'apparecchio di azionamento (r9976) il fattore di utilizzo massimo del tempo di calcolo viene calcolato, per il funzionamento sincrono, (e considerato in r9976) fin dall'avvio (a partire da V4.3).

p0092 = 0:

L'impostazione dei cicli di regolazione avviene senza limitazioni da parte del funzionamento PROFIdrive sincrono al clock (come fino alla versione V2.3).

Se si utilizzano i gruppi di esecuzione fissi DCC "DOPO IF1 PROFIdrive ricezione PZD" e "PRIMA DI IF1 PROFIdrive invio PZD", nel calcolo del fattore di utilizzo dell'apparecchio di azionamento (r9976) il fattore di utilizzo massimo del tempo di calcolo viene calcolato, per il funzionamento non sincrono al clock, (e considerato in r9976) fin dall'avvio (a partire da V4.3).

Valore:
0: PROFIBUS non a sincronismo di clock
1: PROFIBUS a sincronismo di clock

Dipendenza: Vedi anche: A01224

Cautela: Per il funzionamento in sincronismo di clock sono ammessi solo clock del regolatore di corrente (p0115[0]) che siano multipli interi di 125 µs.

Inoltre sono ammessi anche i clock del regolatore di corrente 31.25 µs e 62.5 µs.

Attenzione: p0092 influisce solo sulla preimpostazione automatica dei clock nell'azionamento (p0115). Se successivamente si modificano i clock in modalità esperti (p0112 = 0), si dovrebbe impostare p0092 = 0 affinché i nuovi valori non vengano di nuovo sovrascritti automaticamente dalla preimpostazione automatica al download dei parametri.

Per il funzionamento sincrono al clock è necessario inoltre garantire le condizioni del regolatore di corrente (vedere Cautela!).

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

r0093 CO: Angolo di posizione dei poli normalizzato elettricamente / Pos.poli norm.el

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 4710
Gruppo Par.: Indicazioni, segnali	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** p2005	**Lista esperti:** 1
Min - [°]	**Max** - [°]	**Impostazione di fabbrica** - [°]

Descrizione: Visualizzazione dell'angolo elettrico normalizzato della posizione dei poli.

Dipendenza: Vedi anche: r0094, p0431, r1778

Attenzione: Per l'output dell'angolo elettrico (r0093) tramite la presa di misura Tx (x = 0, 1, 2) per la regolazione dell'encoder (determinazione dell'offset dell'angolo di commutazione), la presa di misura deve essere parametrizzata come segue:

p0771[x] = r0093
p0777[x] = 0 %
p0778[x] = 0 V
p0779[x] = 400 %
p0780[x] = 4 V
p0783[x] = 0 V
p0784[x] = 0

Per p1821 = 1 (senso di rotazione sinistrorso) vale quanto segue:

Per tarare l'encoder con il metodo F.E.M. si deve invertire il valore ricavato con l'oscilloscopio prima di inserirlo in p0431.

Nota: In caso di funzionamento con encoder e cancellazione impulsi, vale quanto segue:

- Il valore è costituito da r0094 + 180 °.
- Questo angolo può essere utilizzato per la regolazione dell'encoder nei motori sincroni.

In caso di abilitazione impulsi vale quanto segue:

- Il valore indica l'angolo di trasformazione + 180 ° usato dalla regolazione.
- Contrariamente a r0094, questo valore è valido anche in caso di funzionamento senza encoder e dopo un'identificazione della posizione dei poli.

r0094 CO: Angolo di trasformazione / Angolo trasform.

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 1580, 1680, 1690, 4710, 6714, 6730, 6731, 6732
Gruppo Par.: Indicazioni, segnali	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** p2005	**Lista esperti:** 1
Min - [°]	**Max** - [°]	**Impostazione di fabbrica** - [°]

Descrizione: Visualizzazione dell'angolo di trasformazione.

Dipendenza: Vedi anche: r0093, p0431, r1778

Nota: L'angolo di trasformazione corrisponde all'angolo di commutazione elettrica.

Se l'identificazione della posizione dei poli (p1982) non viene eseguita e l'encoder è regolato, vale quanto segue:

Il valore viene fornito dall'encoder e indica l'angolo elettrico della posizione di flusso (asse d).

p0097 Selezione tipo oggetti di azionamento / Selez. tipo DO

CU_S110-CAN, CU_S110-DP, CU_S110-PN

Modificabile: C1(1)	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 1
Tipo di dati: Integer16	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: Topologia	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min 0	**Max** 16	**Impostazione di fabbrica** 0

Descrizione: Esecuzione di una configurazione automatica dell'apparecchio.

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

p0099, p0107 e p0108 vengono impostati in modo corrispondente.

Valore:
0: Nessuna selezione
1: Tipo di oggetto di azionamento SERVO
16: Tipo di oggetto di azionamento SERVO HMI

Dipendenza: Vedi anche: A01330

Nota: Con p0097 = 0, p0099 viene impostato automaticamente ai valori di fabbrica.
Le impostazioni possibili dipendono dal tipo di apparecchio.

p0100 Norma mot.IEC/NEMA / Norma mot.IEC/NEMA

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: C2(1)	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: Integer16	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: Convertitore	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: FEM	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
0	1	0

Descrizione: Il parametro specifica se le impostazioni di potenza del motore e del convertitore (ad es. potenza nominale del motore - p0307) vengono espresse in [kW] o [hp].
La frequenza nominale del motore (p0310) viene impostata su 50 o 60 Hz, a seconda della selezione.
Per p0100 = 0 vale: occorre parametrizzare il fattore di potenza (p0308).
Per p0100 = 1 vale: occorre parametrizzare il rendimento (p0309).

Valore:
0: Motore IEC (50 Hz, unità SI)
1: Motore NEMA (60 Hz, unità US)

Dipendenza: Nel caso di modifica di p0100 vengono reimpostati tutti i parametri nominali del motore. Soltanto a questo punto vengono effettuate eventuali conversioni di unità.
Vengono modificate le unità di tutti i parametri motore che dipendono dalla selezione IEC o NEMA (ad es. r0206, p0307, p0316, r0333, r0334, p0341, p0344, r1493, r1969).
Vedi anche: r0206, p0210, p0300, p0304, p0305, p0307, p0308, p0310, p0311, p0312, p0314, p0320, p0322, p0323, p0335, r0336, r0337, p0338, p1800

Nota: Il parametro è modificabile solo per azionamenti vettoriali (vedere p0107).
Il valore del parametro non viene azzerato con l'impostazione di fabbrica (p0010 = 30, p0970).

p0101[0...23] Numeri oggetti di azionamento / Numeri DO

CU_S110-CAN, CU_S110-DP, CU_S110-PN

Modificabile: C1(1)	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 2
Tipo di dati: Unsigned16	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: Topologia	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
0	62	0

Descrizione: Il parametro contiene il numero d'oggetto attraverso cui è possibile intervenire su ogni oggetto di azionamento.
In ciascun indice viene registrato il numero di un oggetto di azionamento presente.
Valore = 0: non è specificato alcun oggetto di azionamento.

Indice:
[0] = Numero dell'oggetto di azionamento Control Unit
[1] = Numero dell'oggetto di azionamento oggetto 1
[2] = Numero dell'oggetto di azionamento oggetto 2
[3] = Numero dell'oggetto di azionamento oggetto 3
[4] = Numero dell'oggetto di azionamento oggetto 4
[5] = Numero dell'oggetto di azionamento oggetto 5
[6] = Numero dell'oggetto di azionamento oggetto 6
[7] = Numero dell'oggetto di azionamento oggetto 7
[8] = Numero dell'oggetto di azionamento oggetto 8
[9] = Numero dell'oggetto di azionamento oggetto 9
[10] = Numero dell'oggetto di azionamento oggetto 10
[11] = Numero dell'oggetto di azionamento oggetto 11
[12] = Numero dell'oggetto di azionamento oggetto 12
[13] = Numero dell'oggetto di azionamento oggetto 13
[14] = Numero dell'oggetto di azionamento oggetto 14

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

[15] = Numero dell'oggetto di azionamento oggetto 15
[16] = Numero dell'oggetto di azionamento oggetto 16
[17] = Numero dell'oggetto di azionamento oggetto 17
[18] = Numero dell'oggetto di azionamento oggetto 18
[19] = Numero dell'oggetto di azionamento oggetto 19
[20] = Numero dell'oggetto di azionamento oggetto 20
[21] = Numero dell'oggetto di azionamento oggetto 21
[22] = Numero dell'oggetto di azionamento oggetto 22
[23] = Numero dell'oggetto di azionamento oggetto 23

Nota: I numeri vengono assegnati automaticamente una sola volta e non è più possibile modificarli finché l'oggetto non viene cancellato.

Nel software di messa in servizio non è possibile immettere questo numero di oggetto tramite la lista esperti; il numero viene assegnato automaticamente al momento dell'inserimento di un oggetto.

r0102[0...1] Numero di oggetti di azionamento / Quant. DO

CU_S110-CAN, CU_S110-DP, CU_S110-PN

Modificabile: -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 2
Tipo di dati: Unsigned16	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: Topologia	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
-	-	-

Descrizione: Visualizzazione del numero di oggetti di azionamento presenti oppure presenti e preparati.

Indice:
[0] = Oggetti di azionamento presenti
[1] = Oggetti di azionamento presenti e preparati

Dipendenza: Vedi anche: p0101

Nota: I numeri degli oggetti di azionamento sono in p0101.

Indice 0:

Visualizzazione del numero di oggetti di azionamento già creati.

Indice 1:

Visualizzazione del numero di oggetti di azionamento già creati e di quelli ancora da creare.

p0108[0...23] Oggetti di azionamento, modulo funzionale / Modulo funzion. DO

CU_S110-CAN, CU_S110-DP, CU_S110-PN

Modificabile: C1(2)	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 2
Tipo di dati: Unsigned32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: -	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
-	-	0000 0000 0000 0000 0000 0000 0000 0000 bin

Descrizione: In ogni indice viene registrato il modulo funzionale di un oggetto di azionamento disponibile (vedere p0101, p0107).

Per la Control Unit (indice 0) sono disponibili i seguenti bit:

Bit 18: blocchi funzionali liberi

Bit 29: CAN

Bit 30: COMM BOARD

Bit 31: PROFINET

Per tutti gli altri oggetti di azionamento (indice > 0) il significato dei bit può essere ricavato dal corrispondente parametro di visualizzazione 0108 degli oggetti di azionamento.

Indice:
[0] = Modulo funzionale Control Unit
[1] = Modulo funzionale oggetto 1
[2] = Modulo funzionale oggetto 2
[3] = Modulo funzionale oggetto 3
[4] = Modulo funzionale oggetto 4
[5] = Modulo funzionale oggetto 5
[6] = Modulo funzionale oggetto 6
[7] = Modulo funzionale oggetto 7
[8] = Modulo funzionale oggetto 8

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

[9] = Modulo funzionale oggetto 9
[10] = Modulo funzionale oggetto 10
[11] = Modulo funzionale oggetto 11
[12] = Modulo funzionale oggetto 12
[13] = Modulo funzionale oggetto 13
[14] = Modulo funzionale oggetto 14
[15] = Modulo funzionale oggetto 15
[16] = Modulo funzionale oggetto 16
[17] = Modulo funzionale oggetto 17
[18] = Modulo funzionale oggetto 18
[19] = Modulo funzionale oggetto 19
[20] = Modulo funzionale oggetto 20
[21] = Modulo funzionale oggetto 21
[22] = Modulo funzionale oggetto 22
[23] = Modulo funzionale oggetto 23

Campo di bit:

Bit	Nome del segnale	Segnale 1	Segnale 0	FP
00	Bit 0	On	Off	-
01	Bit 1	On	Off	-
02	Bit 2	On	Off	-
03	Bit 3	On	Off	-
04	Bit 4	On	Off	-
05	Bit 5	On	Off	-
06	Bit 6	On	Off	-
07	Bit 7	On	Off	-
08	Bit 8	On	Off	-
09	Bit 9	On	Off	-
10	Bit 10	On	Off	-
11	Bit 11	On	Off	-
12	Bit 12	On	Off	-
13	Bit 13	On	Off	-
14	Bit 14	On	Off	-
15	Bit 15	On	Off	-
16	Bit 16	On	Off	-
17	Bit 17	On	Off	-
18	Bit 18	On	Off	-
19	Bit 19	On	Off	-
20	Bit 20	On	Off	-
21	Bit 21	On	Off	-
22	Bit 22	On	Off	-
23	Bit 23	On	Off	-
24	Bit 24	On	Off	-
25	Bit 25	On	Off	-
26	Bit 26	On	Off	-
27	Bit 27	On	Off	-
28	Bit 28	On	Off	-
29	Bit 29	On	Off	-
30	Bit 30	On	Off	-
31	Bit 31	On	Off	-

Nota: Un "modulo funzionale" è un ampliamento funzionale di un oggetto di azionamento che può essere attivato alla messa in servizio.

r0108 Oggetti di azionamento, modulo funzionale / Modulo funzion. DO

SERVO_S110-CAN

Modificabile: -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 2
Tipo di dati: Unsigned32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: Regolazione	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
-	-	-

Descrizione: Visualizzazione del modulo funzionale del rispettivo oggetto azionamento.

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

Campo di bit:

Bit	Nome del segnale	Segnale 1	Segnale 0	FP
02	Regolazione giri/coppia	Attivato	Non attivato	-
03	Regolazione di posizione	Attivato	Non attivato	-
04	Posizionatore semplice	Attivato	Non attivato	-
08	Canale del valore di riferimento esteso	Attivato	Non attivato	-
10	Valutatore del momento inerzia	Attivato	Non attivato	-
13	Asse rotante Safety	Attivato	Non attivato	-
14	Controllo di frenatura esteso	Attivato	Non attivato	-
16	Regolatore PID	Attivato	Non attivato	-
17	Segnalazioni/sorveglianze ampliate	Attivato	Non attivato	-
18	Blocchi funzionali liberi	Attivato	Non attivato	-
29	CAN	Attivato	Non attivato	-

Nota: Un "modulo funzionale" è un ampliamento funzionale di un oggetto di azionamento che può essere attivato alla messa in servizio.

r0108 Oggetti di azionamento, modulo funzionale / Modulo funzion. DO

SERVO_S110-DP

Modificabile: -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 2
Tipo di dati: Unsigned32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: Regolazione	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
-	-	-

Descrizione: Visualizzazione del modulo funzionale del rispettivo oggetto azionamento.

Campo di bit:

Bit	Nome del segnale	Segnale 1	Segnale 0	FP
02	Regolazione giri/coppia	Attivato	Non attivato	-
03	Regolazione di posizione	Attivato	Non attivato	-
04	Posizionatore semplice	Attivato	Non attivato	-
08	Canale del valore di riferimento esteso	Attivato	Non attivato	-
10	Valutatore del momento inerzia	Attivato	Non attivato	-
13	Asse rotante Safety	Attivato	Non attivato	-
14	Controllo di frenatura esteso	Attivato	Non attivato	-
16	Regolatore PID	Attivato	Non attivato	-
17	Segnalazioni/sorveglianze ampliate	Attivato	Non attivato	-
18	Blocchi funzionali liberi	Attivato	Non attivato	-

Nota: Un "modulo funzionale" è un ampliamento funzionale di un oggetto di azionamento che può essere attivato alla messa in servizio.

r0108 Oggetti di azionamento, modulo funzionale / Modulo funzion. DO

SERVO_S110-PN

Modificabile: -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 2
Tipo di dati: Unsigned32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: Regolazione	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
-	-	-

Descrizione: Visualizzazione del modulo funzionale del rispettivo oggetto azionamento.

Campo di bit:

Bit	Nome del segnale	Segnale 1	Segnale 0	FP
02	Regolazione giri/coppia	Attivato	Non attivato	-
03	Regolazione di posizione	Attivato	Non attivato	-
04	Posizionatore semplice	Attivato	Non attivato	-
08	Canale del valore di riferimento esteso	Attivato	Non attivato	-
10	Valutatore del momento inerzia	Attivato	Non attivato	-
13	Asse rotante Safety	Attivato	Non attivato	-
14	Controllo di frenatura esteso	Attivato	Non attivato	-
16	Regolatore PID	Attivato	Non attivato	-
17	Segnalazioni/sorveglianze ampliate	Attivato	Non attivato	-
18	Blocchi funzionali liberi	Attivato	Non attivato	-
31	PROFINET	Attivato	Non attivato	-

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

Nota: Un "modulo funzionale" è un ampliamento funzionale di un oggetto di azionamento che può essere attivato alla messa in servizio.

p0121[0...n] Parte di potenza, numero di componente / Nr. comp. LT

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: C1(4)	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: Unsigned8	**Indice dinamico:** PDS	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: Record di dati	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
0	199	0

Descrizione: Con questo parametro, il set di dati della parte di potenza viene assegnato a una parte di potenza.
Questo numero univoco di componente viene assegnato durante la parametrizzazione della topologia.
In questo parametro è possibile registrare solo numeri componente che corrispondono a una parte di potenza.

Nota: Nei collegamenti in parallelo l'indice del parametro è assegnato a una parte di potenza.

p0124[0...23] Riconoscimento componenti principali tramite LED / Ric comp pr LED

CU_S110-CAN, CU_S110-DP, CU_S110-PN

Modificabile: U, T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 2
Tipo di dati: Unsigned8	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: Convertitore	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
0	1	0

Descrizione: Rilevamento dei componenti principali dell'oggetto di azionamento selezionato tramite l'indice.

r0127[0...n] Parte di potenza, versione dati EPROM / Versione LT EPROM

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: Unsigned32	**Indice dinamico:** PDS	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: Convertitore	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
-	-	-

Descrizione: Visualizzazione della versione dei dati EPROM della parte di potenza.

Dipendenza: Vedi anche: r0147

Nota: Nei collegamenti in parallelo l'indice del parametro è assegnato a una parte di potenza.

r0128[0...n] Versione firmware della parte di potenza / Versione FW PP

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: Unsigned32	**Indice dinamico:** PDS	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: Convertitore	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
-	-	-

Descrizione: Visualizzazione della versione firmware della parte di potenza.

Dipendenza: Vedi anche: r0018, r0148, r0197, r0198

Nota: Esempio:
Il valore 1010100 deve essere interpretato come V01.01.01.00
Nei collegamenti in parallelo l'indice del parametro è assegnato a una parte di potenza.

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

p0130 Quantità di set di dati motore (MDS) / Quant.MDS

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: C1(3)	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 2
Tipo di dati: Unsigned8	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 8575
Gruppo Par.: Record di dati	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
1	2	1

Descrizione: Impostazione del numero dei set di dati del motore (Motor Data Set, MDS).

p0131[0...n] Motore, numero di componente / Nr. comp. mot

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: C1(4)	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: Unsigned8	**Indice dinamico:** MDS, p0130	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: Record di dati	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
0	199	0

Descrizione: Con questo parametro, il set di dati motore viene assegnato a un motore.
Questo numero univoco di componente viene assegnato durante la parametrizzazione della topologia.
In questo parametro è possibile registrare solo numeri componente che corrispondono a un motore.

p0139[0...2] Copia set di dati motore MDS / Copia set dati mot

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: C2(15)	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 2
Tipo di dati: Unsigned8	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 8575
Gruppo Par.: Record di dati	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
0	31	0

Descrizione: Copia di un set di dati del motore (Motor Data Set, CDS) in un altro set di dati.

Indice:
[0] = Set dati motore sorgente
[1] = Set dati motore destinazione
[2] = Avvio processo di copia

Nota: Procedimento:
1. Immettere nell'indice 0 il set di dati del motore da copiare.
2. Immettere nell'indice 1 il set di dati del motore di destinazione.
3. Iniziare il processo di copia: impostare l'indice 2 da 0 a 1.

Al termine della procedura di copia viene automaticamente impostato p0139[2] = 0.
Nella procedura di copia p0131 non viene considerato.

p0140 Quantità di set di dati dell'encoder (EDS) / Quant.EDS

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: C1(3)	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 2
Tipo di dati: Unsigned8	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: Record di dati	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
1	2	1

Descrizione: Impostazione del numero dei set di dati dell'encoder (Encoder Data Set, EDS).

Nota: In caso di parametrizzazione dell'azionamento con "Nessun encoder", deve esistere almeno un set di dati dell'encoder (p0140 >= 1).

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

p0141[0...n] Interfaccia encoder (Sensor Module), numero di componente / Nr. comp enc. ss

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: C1(4)	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: Unsigned8	**Indice dinamico:** EDS, p0140	**Schema logico:** 4704, 8570
Gruppo Par.: Record di dati	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
0	199	0

Descrizione: Con questo parametro il set di dati dell'encoder viene associato a una valutazione dell'encoder (ad es. SMC).
Questo numero univoco di componente viene assegnato durante la parametrizzazione della topologia.
In questo parametro è possibile registrare solo numeri componente che corrispondono a una valutazione dell'encoder.

Nota: Se valutazione encoder ed encoder sono integrati (motore con DRIVE-CLiQ), i loro numeri di componente sono identici.
Per l'SMC vengono assegnati numeri di componente diversi per l'SMC (p0141) e l'encoder effettivo (p0142).

p0142[0...n] Encoder, numero di componente / Nr. comp. enc.

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: C1(4)	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: Unsigned8	**Indice dinamico:** EDS, p0140	**Schema logico:** 4704
Gruppo Par.: Record di dati	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
0	199	0

Descrizione: Con questo parametro, il set di dati dell'encoder viene assegnato a un encoder.
Questa assegnazione avviene mediante il numero di componente univoco assegnato dalla parametrizzazione della topologia.
In questo parametro è possibile registrare solo numeri componente che corrispondono a un encoder.

Nota: Se valutazione encoder ed encoder sono integrati (motore con DRIVE-CLiQ), i loro numeri di componente sono identici.
Per l'SMC vengono assegnati numeri di componente diversi per l'SMC (p0141) e l'encoder effettivo (p0142).

p0144[0...n] Sensor Module, riconoscimento tramite LED / Ric. LED SM

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: U, T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 2
Tipo di dati: Unsigned8	**Indice dinamico:** EDS, p0140	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: Encoder	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
0	1	0

Descrizione: Riconoscimento del Sensor Module assegnato a questo azionamento e set di dati.

Nota: Quando p0144 = 1 il LED READY del Sensor Module corrispondente lampeggia verde/arancione o rosso/arancione con 2 Hz.

p0145[0...n] Attivare/disattivare interfaccia encoder / Interf.enc.att/dis

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: C1(4), U, T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 2
Tipo di dati: Integer16	**Indice dinamico:** EDS, p0140	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: Record di dati	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
0	2	1

Descrizione: Impostazione per l'attivazione/disattivazione di un'interfaccia encoder (Sensor Module).

Valore:
0: Disattivazione componente
1: Attivazione componente
2: Disattivazione componente e componente non presente

Raccomand.: Dopo aver inserito un componente, conviene attendere l'avviso A01317 prima dell'attivazione.

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

Dipendenza: Vedi anche: r0146
Vedi anche: A01314, A01317

Nota: La disattivazione di un'interfaccia encoder corrisponde alla funzione "Encoder in sosta" e ha lo stesso effetto.
L'attivazione di un componente può essere rifiutata se il componente è stato inserito per la prima volta.
In questo caso l'attivazione può avvenire solo con il blocco impulsi di tutti gli oggetti di azionamento.
Per l'interfaccia dell'encoder 1 (encoder motore) il rispettivo oggetto di azionamento deve essere in stato "Pronto al funzionamento" per la scrittura del parametro.
Per l'interfaccia dell'encoder 2 e 3 il parametro può essere scritto anche durante il funzionamento.
Per il valore = 0, 2:
quando un componente viene disattivato, non emette più errori.
Valore = 0:
Il componente è stato messo in funzione correttamente e viene disattivato con questo valore. Può essere scollegato senza errori da DRIVE-CLiQ.
Valore = 1:
Il componente deve essere disponibile per il funzionamento senza errori.
Valore = 2:
I componenti impostati a questo valore in un progetto creato offline non devono mai essere inseriti nella topologia di riferimento.
Per i componenti costituiti da più singoli componenti (ad es. Double Motor Module), non è consentito impostare a questo valore solo alcuni componenti.

r0146[0...n] Interfaccia encoder attiva/inattiva / Interf.enc.att/in

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 2
Tipo di dati: Integer16	**Indice dinamico:** EDS, p0140	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: Record di dati	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
0	1	-

Descrizione: Visualizzazione dello stato "attivo" o "inattivo" di un'interfaccia encoder (Sensor Module).

Valore:
0: Componente non attivo
1: Componente attivo

Dipendenza: Vedi anche: p0145, p0480, p0897

r0147[0...n] Sensor Module, versione dati EEPROM / Versione EEPROM SM

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: Unsigned32	**Indice dinamico:** EDS, p0140	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: Encoder	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
-	-	-

Descrizione: Visualizzazione della versione dei dati EEPROM del Sensor Module.

Dipendenza: Vedi anche: r0127

Nota: Esempio:
Il valore 1010100 deve essere interpretato come V01.01.01.00

r0148[0...n] Sensor Module, versione firmware / Versione FW SM

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: Unsigned32	**Indice dinamico:** EDS, p0140	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: Encoder	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
-	-	-

Descrizione: Visualizzazione della versione firmware del Sensor Module.

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

Dipendenza: Vedi anche: r0018, r0128, r0197, r0198

Nota: Esempio:
Il valore 1010100 deve essere interpretato come V01.01.01.00

p0162 Modulo bobina, numero di componente / Nr. comp. bob.

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: C1(4)	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: Unsigned8	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: Morsetti	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
0	199	0

Descrizione: Impostazione del numero componente per il modulo bobina.
Questo numero univoco di componente viene assegnato durante la parametrizzazione della topologia.
In questo parametro è possibile registrare solo numeri componente che corrispondono a un Filter Module.

p0170 Numero di set di dati di comando (CDS) / Numero CDS

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: C1(3)	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 2
Tipo di dati: Unsigned8	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: Comandi	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
1	2	1

Descrizione: Impostazione del numero dei set di dati di comando (Command Data Set, CDS).

Nota: Tramite questa commutazione del set di dati è possibile commutare i parametri di comando (parametri BICO).

p0180 Numero di set di dati dell'azionamento (DDS) / Numero DDS

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: C1(3)	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 2
Tipo di dati: Unsigned8	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 8565
Gruppo Par.: Record di dati	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
1	2	1

Descrizione: Impostazione del numero dei set di dati dell'azionamento (Drive Data Set, DDS).

p0184 Interfaccia encoder con encoder incrementale angolare / Interf. enc. ang.

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: C1(4)	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: Unsigned8	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: Record di dati	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
0	2	0

Descrizione: Impostazione dell'interfaccia encoder utilizzata come encoder incrementale angolare.
0: nessun encoder incrementale angolare utilizzato
1: Interfaccia encoder 1 utilizzata per l'encoder incrementale angolare
2: Interfaccia encoder 2 utilizzata per l'encoder incrementale angolare

Dipendenza: Vedi anche: p0400

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

p0186[0...n] Numero set di dati motore (MDS) / Numero MDS

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: C1(4)	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: Unsigned8	**Indice dinamico:** DDS, p0180	**Schema logico:** 8575
Gruppo Par.: Record di dati	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
0	1	0

Descrizione: Con il parametro viene assegnato a ciascun set di dati dell'azionamento (= indice) il relativo set di dati del motore (Motor Data Set, MDS).

Il valore del parametro corrisponde così al numero dei set di dati del motore assegnati.

p0187[0...n] Encoder 1, numero set di dati dell'encoder / Nr EDS enc. 1

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: C1(4)	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: Unsigned8	**Indice dinamico:** DDS, p0180	**Schema logico:** 1580, 8570
Gruppo Par.: Record di dati	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
0	99	99

Descrizione: Assegna ad un set di dati dell'azionamento (= indice) il relativo set di dati dell'encoder (Encoder Data Set, EDS) per l'encoder 1.

Il valore corrisponde al numero del set di dati dell'encoder assegnato.

Esempio:

all'encoder 1 nel set di dati dell'azionamento 2 deve essere assegnato il set di dati dell'encoder 0.

--> p0187[2] = 0

Nota: Il valore 99 indica che a questo set di dati dell'azionamento non è stato assegnato alcun encoder (non progettato).

p0188[0...n] Encoder 2, numero set di dati dell'encoder / Nr EDS enc. 2

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: C1(4)	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: Unsigned8	**Indice dinamico:** DDS, p0180	**Schema logico:** 1580, 8570
Gruppo Par.: Record di dati	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
0	99	99

Descrizione: Assegna ad un set di dati dell'azionamento (= indice) il relativo set di dati dell'encoder (Encoder Data Set, EDS) per l'encoder 2.

Il valore corrisponde al numero del set di dati dell'encoder assegnato.

Esempio:

all'encoder 2 nel set di dati dell'azionamento 2 deve essere assegnato il set di dati dell'encoder 1.

--> p0188[2] = 1

Nota: Il valore 99 indica che a questo set di dati dell'azionamento non è stato assegnato alcun encoder (non progettato).

r0192 Parte di potenza, caratteristiche del firmware / Caratt. FW p. pot.

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: Unsigned32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: Convertitore	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
-	-	-

Descrizione: Visualizzazione delle proprietà supportate dal firmware della parte di potenza.

Campo di bit:

Bit	Nome del segnale	Segnale 1	Segnale 0	FP
00	Modulazione fronti possibile	Sì	No	-
01	Selezione libera telegramma possibile	Sì	No	-

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

02	Smart Mode possibile con Active Line Module	Sì	No	-
03	Safety Integrated possibile con VECTOR	Sì	No	-
06	Raffreddamento a liquido	Sì	No	-
07	Commutazione frequenza impulsi SERVO dipendente da DDS	Sì	No	-
08	Modalità simulazione possibile	Sì	No	-
09	Cortocircuito dell'indotto interno possibile	Sì	No	-
10	Cortocircuito dell'indotto interno autonomo possibile	Sì	No	-
11	Alimentatore, ingressi di temperatura X21.1/2	Sì	No	-
12	Integrali normalizzati su metà freq. campionamento unità comando	Sì	No	-
13	Filtraggio possibile limite termico di corr. parte di potenza	Sì	No	-
14	Compensaz. tensione circ. interm. in parte di potenza possibile	Sì	No	-
15	PT100, analisi della temperatura possibile	Sì	No	-
16	Unità di comando con vobulazione frequenza impulsi possibile	Sì	No	-
17	Frenatura compound possibile	Sì	No	-
18	Campo di tensione esteso possibile	Sì	No	-
19	Set di comando disponibile con regolazione limitazione corrente	Sì	No	-
20	Stato componente possibile	Sì	No	-
21	Analisi temperatura tramite Motor Module/morsetti CU possibile	Sì	No	-
22	Tensione di allacciamento dell'apparecchio ridotta possibile	Sì	No	-
23	Oversampling misura di corrente disponibile	Sì	No	-
24	Possibilità mantenimento dati rilevanti durante la sosta	Sì	No	-
25	Contatore ore di esercizio ventilatore spazio int. disponibile	Sì	No	-
26	L'unità di comando software nella CU è supportata	Sì	No	-
27	Dinamica regolatore di corrente più elevata	Sì	No	-

Attenzione: Queste informazioni rappresentano le proprietà del firmware della parte di potenza. Esse non forniscono indicazioni sulle caratteristiche dell'hardware (ad es. bit 06 = 1 significa che il firmware supporta il "raffreddamento a liquido", ma che non deve essere presente alcuna parte di potenza raffreddata a liquido).

Nota: Per bit 09:

Il Motor Module supporta il cortocircuito interno dell'indotto. Questa funzione è richiesta internamente per la protezione di tensione (p1231 = 3).

Per bit 10:

Il Motor Module supporta la protezione di tensione interna autonoma. Se è attivata internamente la funzione protezione di tensione (p1231 = 3), il Motor Module determina autonomamente in base alla tensione del circuito intermedio se attivare o meno il cortocircuito.

Per bit 23:

Il componente supporta il rilevamento dei valori attuali di corrente (e il calcolo delle durate di inserzione della valvola) con doppio clock e spostamento di fase.

r0196[0...255] Stato componente DRIVE-CLiQ / Stato compon. DLQ

CU_S110-CAN, CU_S110-DP, CU_S110-PN

Modificabile: -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: Unsigned32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: -	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
-	-	-

Descrizione: Visualizzazione dello stato dei componenti DRIVE-CLiQ.

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

r0196[0...1]: Non utilizzato
r0196[2]: Stato del componente DRIVE-CLiQ con numero componente 2
...
r0196[255]: Stato del componente DRIVE-CLiQ con numero componente 255

Nota: Struttura dei valori di stato: bit 31 ... 08, 07, 06 ... 04, 03 ... 00
Bit 31 ... 08: Riservati
Bit 07: 1: componente della topologia di riferimento, 0: solo topologia attuale
Bit 06 ... 04: 1: attivo, 0: inattivo o in sosta
Bit 03: ... 00:
0: Componente non disponibile.
1: Avvio, comunicazione DRIVE-CLiQ aciclica (LED = arancione).
2: Pronto al funzionamento, comunicazione DRIVE-CLiQ ciclica (LED = verde).
3: Avviso (LED = verde).
4: Anomalia (LED = rosso).
5: Riconoscimento tramite LED e pronto al funzionamento (LED = verde/arancione).
6: Riconoscimento tramite LED e avviso (LED = verde/arancione).
7: Riconoscimento tramite LED e anomalia (LED = rosso/arancione).
8: Download del firmware in corso di esecuzione (LED = verde/rosso a 0.5 Hz).
9: Download del firmware concluso, in attesa di POWER ON (LED = verde/rosso a 2.0 Hz).

r0197 Vers. Bootloader / Vers. Bootloader

CU_S110-CAN, CU_S110-DP, CU_S110-PN

Modificabile: -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 4
Tipo di dati: Unsigned32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: Regolazione	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
-	-	-

Descrizione: Visualizzazione della versione Bootloader.
Dipendenza: Vedi anche: r0018, r0128, r0148, r0198
Nota: Esempio:
Il valore 1010100 deve essere interpretato come V01.01.01.00

r0198[0...1] Versione BIOS / dati EEPROM / Vers BIOS/EEPROM

CU_S110-CAN, CU_S110-DP, CU_S110-PN

Modificabile: -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 4
Tipo di dati: Unsigned32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: Regolazione	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
-	-	-

Descrizione: Visualizzazione della versione del BIOS e dei dati EEPROM.
r0198[0]: Versione BIOS
r0198[1]: Versione dati EEPROM
Dipendenza: Vedi anche: r0018, r0128, r0148, r0197
Nota: Esempio:
Il valore 1010100 deve essere interpretato come V01.01.01.00

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

p0199[0...24] Nome oggetti di azionamento / Nome DO

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: C1	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 2
Tipo di dati: Unsigned16	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: -	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
0	65535	0

Descrizione: Nome di libera assegnazione per un oggetto di azionamento.

Nel software di messa in servizio non è possibile immettere questo nome tramite la lista esperti; il nome viene definito nella configurazione guidata. Il nome dell'oggetto può essere successivamente modificato con le normali modalità di Windows nella navigazione di progetto.

Nota: Il parametro non viene influenzato dall'impostazione di fabbrica.

r0200[0...n] Parte di potenza, numero di codice attuale / P.p. num cod att

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: Unsigned16	**Indice dinamico:** PDS	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: Convertitore	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
-	-	-

Descrizione: Visualizzazione del numero di codice univoco della parte di potenza.

Nota: r0200 = p0201: Nessuna parte di potenza trovata

Nei collegamenti in parallelo l'indice del parametro è assegnato a una parte di potenza.

p0201[0...n] Parte di potenza, numero di codice / Num_cod p_p

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: C2(2)	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: Unsigned16	**Indice dinamico:** PDS	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: Convertitore	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
0	65535	0

Descrizione: Impostazione del numero di codice attuale da r0200 per la conferma della parte di potenza impiegata.

Con la prima messa in servizio viene automaticamente trasferito il numero di codice di r0200 a p0201.

Dipendenza: Vedi anche: F07815

Attenzione: Con p0201 = 10000 vengono ricaricati i dati nominali della parte di potenza e i parametri da essi dipendenti (ad es. p0205, p0210, p0230, p0857, p1800). Infine p0201 viene occupato automaticamente con il valore di r0200, se è stato possibile leggere il numero di codice della parte di potenza. Dopo questa procedura occorre eseguire un riavvio a caldo (eventualmente automatico).

Nota: Il parametro serve per il riconoscimento della prima messa in servizio di un azionamento.

La messa in servizio della parte di potenza può essere abbandonata (p0010 = 2) solo quando i numeri di codice attuali e confermati sono identici (p0201 = r0200). Se però il livello di confronto in p9906 oppure p9908 si trova su 2 (basso) oppure 3 (minimo), uscendo dalla messa in servizio della parte di potenza viene automaticamente impostato p0201 = r0200.

Se viene modificato il numero di codice, viene verificata ed eventualmente modificata la tensione di collegamento (p0210).

Nei collegamenti in parallelo l'indice del parametro è assegnato a una parte di potenza.

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

r0203[0...15] Nome scheda di memoria / Nome scheda_mem

CU_S110-CAN, CU_S110-DP, CU_S110-PN

Modificabile: -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 4
Tipo di dati: Unsigned8	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: -	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
-	-	-

Descrizione: Visualizzazione del nome della scheda di memoria in codice ASCII.
r0203[0]: Carattere 1 del nome
...
r0203[15]: Carattere 16 del nome
Nel software di messa in servizio i caratteri ASCII vengono visualizzati in forma non codificata.

Attenzione: Una tabella ASCII (estratto) si può trovare ad es. in appendice al Manuale delle liste.

r0203[0...n] Parte di potenza, tipo attuale / Tipo att. PP

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: Integer16	**Indice dinamico:** PDS	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: Convertitore	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
2	400	-

Descrizione: Visualizzazione del tipo di parte di potenza trovato.

Valore:
2: MICROMASTER 440
3: MICROMASTER 411
4: MICROMASTER 410
5: MICROMASTER 436
6: MICROMASTER 440 PX
7: MICROMASTER 430
100: SINAMICS S
101: SINAMICS S (Value)
102: SINAMICS S (Combi)
112: PM220 (SINAMICS G120)
113: PM230 (SINAMICS G120)
114: PM240 (SINAMICS G120)
115: PM250 (SINAMICS G120)
116: PM260 (SINAMICS G120)
118: SINAMICS G120 Px
120: PM340 (SINAMICS S120)
133: SINAMICS G120C
150: SINAMICS G
200: SINAMICS GM
250: SINAMICS SM
260: SINAMICS SM120
300: SINAMICS GL
350: SINAMICS SL
400: SINAMICS DCM

Nota: Nei collegamenti in parallelo l'indice del parametro è assegnato a una parte di potenza.

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

r0204[0...n] Parte di potenza, caratteristiche dell'hardware / Caratt. HW p. pot.

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: Unsigned32	**Indice dinamico:** PDS	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: Convertitore	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
-	-	-

Descrizione: Visualizzazione delle proprietà supportate dall'hardware della parte di potenza.

Campo di bit:

Bit	Nome del segnale	Segnale 1	Segnale 0	FP
00	Tipo appar.	Dispositivo DC/AC	Dispositivo AC/AC	-
01	Filtro RFI disponibile	Sì	No	-
02	Active Line Module disponibile	Sì	No	-
03	Smart Line Module presente	Sì	No	-
04	Basic Line Module con ponte a tiristori presente	Sì	No	-
05	Basic Line Module con ponte a diodi presente	Sì	No	-
06	Raffredd. a liquido con impianto raffreddamento (PP Chassis)	Sì	No	-
07	F3E, recupero dell'energia in rete	Sì	No	-
08	Braking Module interno	Sì	No	-
09	Altro tipo di raffreddamento supportato	Sì	No	-
12	Comando di frenatura sicuro (SBC) supportato	No	Sì	-
13	Safety Integrated supportato	Sì	No	-
14	Filtro di uscita LC interno	Sì	No	-

Nota: Nei collegamenti in parallelo l'indice del parametro è assegnato a una parte di potenza.

r0206[0...4] Parte di potenza, potenza nominale / Potenza nom. PP

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 2
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: Convertitore	**Gruppo delle unità:** 14_6	**Selezione unità:** p0100
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
- [kW]	- [kW]	- [kW]

Descrizione: Visualizzazione della potenza nominale della parte di potenza per diversi cicli.

Indice:
[0] = Targhetta
[1] = Ciclo con sovraccarico leggero
[2] = Ciclo con sovraccarico elevato
[3] = Serv. continuo S1
[4] = Ciclo S6

Dipendenza:
Azionamenti IEC (p0100 = 0): Unità kW
Azionamenti NEMA (p0100 = 1): Unità hp
Vedi anche: p0100

r0207[0...4] Parte di potenza, corrente nominale / Corr. nom. PP

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 2
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 8014
Gruppo Par.: Convertitore	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
- [Aeff]	- [Aeff]	- [Aeff]

Descrizione: Visualizzazione della corrente nominale della parte di potenza per diversi cicli.

Indice:
[0] = Targhetta
[1] = Ciclo con sovraccarico leggero

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

[2] = Ciclo con sovraccarico elevato
[3] = Serv. continuo S1
[4] = Ciclo S6

r0208 Parte di potenza, tensione nominale di rete / V nom. PP

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 2
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: Convertitore	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
- [Veff]	- [Veff]	- [Veff]

Descrizione: Visualizzazione della tensione nominale di rete della parte di potenza.
r0208 = 400 : 380 - 480 V +/-10 %
r0208 = 500 : 500 - 600 V +/-10 %
r0208 = 690 : 660 - 690 V +/-10 %
Per il Basic Line Module (BLM) vale:
r0208 = 690 : 500 - 690 V +/-10 %

r0209[0...4] Parte di potenza, corrente massima / Parte pot.I max

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 2
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 8750, 8850, 8950
Gruppo Par.: Convertitore	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
- [Aeff]	- [Aeff]	- [Aeff]

Descrizione: Visualizzazione della massima corrente di uscita della parte di potenza.

Indice:
[0] = Catalogo
[1] = Ciclo con sovraccarico leggero
[2] = Ciclo con sovraccarico elevato
[3] = Ciclo S1
[4] = Ciclo S6

p0210 Tensione di collegamento apparecchi / Tens_colleg

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: C2(2), T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: Unsigned16	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: Convertitore	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
1 [V]	63000 [V]	600 [V]

Descrizione: Impostazione della tensione di allacciamento dell'apparecchio.
Apparecchio AC/AC: deve essere immesso il valore effettivo della tensione di rete concatenata.
Apparecchio DC/AC: deve essere immessa la tensione continua nominale della sbarra di allacciamento.

Dipendenza: impostare p1254, p1294 (rilevamento automatico dei livelli di azionamento Vdc) = 0.
Le soglie d'intervento del regolatore Vdc_max vengono rilevate direttamente attraverso p0210.

Cautela: Se la tensione della rete è maggiore del valore introdotto, in alcuni caso il regolatore Vdc viene disattivato automaticamente per evitare un'accelerazione del motore. In questo caso viene emesso un avviso corrispondente.

Nota: Campi di impostazione per p0210 in funzione della tensione nominale della parte di potenza:
U_nom = 400 V:
- p0210 = 380 ... 480 V (AC/AC), 510 ... 720 V (DC/AC)
U_nom = 500 V:
- p0210 = 500 ... 600 V (AC/AC), 675 ... 900 V (DC/AC)
U_nom = 660 V ... 690 V:
- p0210 = 660 ... 690 V (AC/AC), 890 ... 1035 V (DC/AC)

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

U_nom = 500 V ... 690 V:
- p0210 = 500 ... 690 V (AC/AC), 675 ... 1035 V (DC/AC)
La soglia di inserzione della precarica del circuito intermedio (Vdc) si ricava da p0210:
Vdc_prec = p0210 * 0.82 * 1.35 (AC/AC)
Vdc_prec = p0210 * 0.82 (DC/AC)
Le soglie di sottotensione del circuito intermedio (Vdc) si ricavano da p0210 in funzione della tensione nominale della parte di potenza:
U_nom = 400 V:
- U_min = p0210 * 0.78 (AC/AC) > 330 V, p0210 * 0.60 (DC/AC) > 380 V
U_nom = 500 V:
- U_min = p0210 * 0.76 (AC/AC) > 410 V
U_nom = 660 V ... 690 V:
- U_min = p0210 * 0.82 (AC/AC) > 565 V, p0210 * 0.63 (DC/AC) > 650 V
U_nom = 500 V ... 690 V:
- U_min = p0210 * 0.82 (AC/AC) > 420 V, p0210 * 0.63 (DC/AC) > 480 V

p0212 Configurazione parte di potenza / Config. PP

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: C2(2)	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: Unsigned16	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: Convertitore	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
-	-	0000 bin

Descrizione: Impostazione per la configurazione della parte di potenza.

Campo di bit:

Bit	Nome del segnale	Segnale 1	Segnale 0	FP
01	Precarica esterna presente	Sì	No	-

Dipendenza: Per bit 01 = 1:
L'impostazione della precarica esterna ha effetto solo sulle parti di potenza DC/AC.

Cautela: Per bit 00:
Se si lavora con tensioni di ingresso ridotte, il rilevamento di sottotensione è disattivato.

Nota: Per bit 00 = 0:
Una riduzione della tensione di allacciamento in p0210 non è possibile.
Per bit 00 = 1:
Con questa impostazione è possibile ridurre la tensione di allacciamento in p0210 fino a 100 V.
È possibile solo il modo operativo p1300 = 19.
Per bit 01 = 0:
Non è presente una precarica esterna del Motor Module DC/AC. La sorveglianza di precarica viene bypassata.
Per bit 01 = 1:
È presente una precarica esterna del Motor Module DC/AC. La sorveglianza di precarica viene calcolata.

p0233 Parte di potenza bobina motore / PP bobina motore

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: C2(2), U, T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 4
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: Convertitore	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
0.000 [mH]	1000.000 [mH]	0.000 [mH]

Descrizione: Immissione dell'induttanza di un filtro collegato all'uscita della parte di potenza.

Dipendenza: Il parametro viene preimpostato automaticamente quando viene selezionato un filtro tramite p0230, se per la parte di potenza è stato definito un filtro SIEMENS.

Nota: Se la parte di potenza dispone di un filtro sinusoidale interno, il parametro non può essere modificato.

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

p0234 Parte di potenza, capacità filtro sinusoidale / LT filtro sin. C

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: C2(2), U, T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 4
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: Convertitore	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
0.000 [µF]	1000.000 [µF]	0.000 [µF]

Descrizione: Immissione della capacità di un filtro sinusoidale collegato all'uscita della parte di potenza.

Dipendenza: Il parametro viene preimpostato automaticamente quando viene selezionato un filtro tramite p0230, se per la parte di potenza è stato definito un filtro SIEMENS.

Nota: Il valore del parametro contiene la somma di tutte le capacità collegate in serie di una fase (conduttore di terra).
Se la parte di potenza dispone di un filtro sinusoidale interno, il parametro non può essere modificato.

r0238 Parte di potenza, resistenza interna / PP R interna

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: Convertitore	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
- [Ohm]	- [Ohm]	- [Ohm]

Descrizione: Indicazione della resistenza interna della parte di potenza (resistenza IGBT e di potenza)

Nota: In caso di circuito parallelo il valore corrisponde alla resistenza per una parte di potenza.

p0249 Tipo di raffreddamento parte di potenza / Raffr. parte pot.

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: C2(1, 2)	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 4
Tipo di dati: Integer16	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: Convertitore	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
0	1	0

Descrizione: Impostazione del tipo di raffreddamento per le parti di potenza della serie di apparecchi Booksize Compact.
In questo modo si definisce se nelle suddette parti di potenza il raffreddamento ad aria interno deve essere disattivato e sostituito dal tipo di raffreddamento "Cold-Plate".

Valore:
0: Raffr. aria int.
1: Cold-Plate

Nota: Nelle parti di potenza della serie di apparecchi Booksize Compact, la 5ª cifra del numero di ordinazione è 4.
Per tutti gli altri tipi di parti di potenza questo parametro è irrilevante.

p0251[0...n] Ventilatore parte di potenza, contatore ore di esercizio / t_funz vent. PP

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: Unsigned32	**Indice dinamico:** PDS	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: Modulazione	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
0 [h]	4294967295 [h]	0 [h]

Descrizione: Visualizzazione delle ore di esercizio effettuate dal ventilatore nella parte di potenza.
Il numero di ore di funzionamento contenute in questo parametro può essere solo resettato a 0 (ad es. dopo la sostituzione di un ventilatore).

Dipendenza: Vedi anche: p0252

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

p0252 Ventilatore parte di potenza, durata massima di funzionamento / t_funz vent.pp max

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN	**Modificabile:** T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 4
	Tipo di dati: Unsigned32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** -
	Gruppo Par.: Modulazione	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
	Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
	Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
	0 [h]	100000 [h]	40000 [h]

Descrizione: Impostazione della durata di esercizio massima del ventilatore nella parte di potenza.
Il preavviso avviene 500 ore prima del valore impostato.
Con p0252 = 0 la sorveglianza viene disattivata.

Dipendenza: Vedi anche: p0251

Nota: Per gli apparecchi Chassis la durata di esercizio massima viene impostata nel parametro della parte di potenza a 50000 tramite l'impostazione di fabbrica.

p0255[0...1] Contattore parte di potenza, tempo di sorveglianza / PP T_sorv cont

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN	**Modificabile:** T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
	Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** -
	Gruppo Par.: Modulazione	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
	Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
	Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
	0 [ms]	6500 [ms]	0 [ms]

Descrizione: Impostazione del tempo di sorveglianza per la sorveglianza interna dei contatti di segnalazione del contattore.

Indice: [0] = Contattore di precarica
[1] = Relè di bypass

Dipendenza: Vedi anche: F30060, F30061

Nota: Questo parametro è effettivo solo per la parti di potenza chassis con connessione di rete 3AC e contattori di rete.
Con il valore 0 la rispettiva sorveglianza di rete viene disattivata.

p0278 Tensione del circuito intermedio, riduzione soglia sottotensione / Vdc U inf. rid.

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN	**Modificabile:** T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
	Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** -
	Gruppo Par.: Convertitore	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
	Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
	Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
	-80 [V]	0 [V]	0 [V]

Descrizione: Impostazione del valore di cui va ridotta la soglia per far scattare l'errore di sottotensione (F30003).

Dipendenza: Vedi anche: p0210, r0296
Vedi anche: F30003

Attenzione: L'utilizzo di un Control Supply Module (CSM) per l'alimentazione a 24 V dal circuito intermedio non è possibile perché la tensione minima continuativa del circuito intermedio non può essere inferiore a 430 V. Le tensioni di circuito intermedio tra 300 V e 430 V sono ammesse solo per una durata di 1 min.
Per le parti di potenza Chassis questo parametro non è significativo.

Nota: La soglia di disinserzione risultante può essere letta in r0296 e dipende dalla tensione di rete selezionata (p0210) e dalla parte di potenza utilizzata.

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

p0287[0...1] Soglie sorveglianza cortocircuiti verso terra / Soglia c.circ.terr

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: -	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
0.0 [%]	100.0 [%]	[0] 6.0 [%] [1] 16.0 [%]

Descrizione: Impostazione delle soglie di campionamento per la sorveglianza cortocircuiti verso terra.
L'impostazione avviene in percentuale della corrente massima della parte di potenza (r0209).

Indice: [0] = Soglia con precarica in corso
[1] = Soglia con precarica terminata

Dipendenza: Vedi anche: F30021

Nota: Questo parametro è rilevante solo per le parti di potenza Booksize e Chassis.
Disattivazione della sorveglianza di cortocircuiti verso terra:
- Sequenza: --> p0287[1] = 0 --> p0287[0] = 0
- Indipendentemente dalla versione firmware della parte di potenza.
Impostazione delle soglie:
- Il requisito minimo è la versione del firmware 2.2 della parte di potenza.

r0289 CO: Massima corrente di uscita della parte di potenza / I_out max. PP

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: Indicazioni, segnali	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** p2002	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
- [Aeff]	- [Aeff]	- [Aeff]

Descrizione: Visualizzazione della corrente di uscita massima attuale della parte di potenza tenendo conto dei fattori di derating.

p0290 Parte di potenza, reazione al sovraccarico / Reaz.sovr. PP

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: Integer16	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 8014
Gruppo Par.: Convertitore	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
0	3	0

Descrizione: Impostazione della reazione a un sovraccarico termico della parte di potenza.
Le seguenti grandezze possono provocare una reazione al sovraccarico termico:
- Temperatura del radiatore (r0037.0)
- Temperatura del chip (r0037.1)
- Sovraccarico della parte di potenza I2T (r0036)
Operazioni possibili per evitare un sovraccarico termico:
- Riduzione dei limiti di corrente d'uscita r0289 e r0067 (in caso di regolazione di numero di giri/velocità o di coppia/forza) o della frequenza di uscita (in caso di controllo V/f indirettamente tramite i limiti di corrente di uscita o l'intervento del regolatore della limitazione di corrente).
- Riduzione della frequenza impulsi (solo per la regolazione vettoriale).
Una riduzione, se parametrizzata, si verifica solo dopo la comparsa di un relativo avviso.

Valore:
0: Riduzione corrente di uscita o frequenza di uscita
1: Nessuna riduzione, disinserz. al raggiungimento soglia sovracc.
2: Ridurre I_uscita o f_uscita e f_impulsi (non con I2t)
3: Riduci frequenza impulsi (non tramite I2t)

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

Dipendenza: Se come filtro di uscita è parametrizzato un filtro sinusoidale (p0230 = 3, 4), è possibile selezionare solo reazioni senza riduzione della frequenza degli impulsi (p0290 = 0, 1).

Se è presente un'anomalia o un avviso, vengono impostati r2135.13 o r2135.15.

Vedi anche: r0036, r0037, p0108, r0108, r2135

Vedi anche: A05000, A05001, A07805

Cautela: Se il sovraccarico termico della parte di potenza non viene sufficientemente ridotto con l'operazione eseguita, avviene sempre una disinserzione . In questo modo la parte di potenza viene protetta indipendentemente dall'impostazione di questo parametro.

Nota: L'impostazione p0290 = 0, 2 ha senso solo quando il carico diminuisce al diminuire della velocità (per es. nel caso di applicazioni con coppia variabile come per pompe o ventole).

Se in caso di sovraccarico viene ridotto il limite di corrente/coppia e quindi l'azionamento viene frenato, può accadere che vengano attraversati intervalli di velocità non ammessi (ad es. numero di giri minimo p1080 e numero di giri di arresto p1091 ... p1094).

Il riconoscimento del sovraccarico I2t della parte di potenza non influisce sulle reazioni con p0290 = 2, 3.

p0290 non può essere modificato se è selezionata l'identificazione dei dati motore.

p0294 Parte di potenza, avviso per sovraccarico I2t / S.avv. PP I2t

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: U, T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 8014
Gruppo Par.: Convertitore	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
10.0 [%]	100.0 [%]	95.0 [%]

Descrizione: Impostazione della soglia di avviso per sovraccarico I2t della parte di potenza.

Azionamento:

In caso di superamento del valore di soglia ha luogo un avviso di sovraccarico nonché la reazione impostata in p0290.

Alimentazione:

in caso di superamento del valore di soglia ha luogo unicamente un avviso di sovraccarico.

Dipendenza: Vedi anche: r0036, p0290

Vedi anche: A07805

Nota: La soglia di anomalia I2t è del 100 %. In caso di superamento di questa soglia, viene generata l'anomalia F30005.

p0295 T. arresto ventil. / T. arresto ventil.

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: U, T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 1
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: Convertitore	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
0 [s]	600 [s]	0 [s]

Descrizione: Impostazione del tempo di funzionamento del ventilatore dopo la disinserzione degli impulsi per la parte di potenza.

Nota: - Il ventilatore può eventualmente funzionare per un periodo di tempo più lungo di quello impostato (ad esempio in caso di temperatura del radiatore più elevata).

- Per i valori inferiori a 1 s è attivo un tempo di funzionamento di 1 s per il ventilatore.

r0296 Tensione del circuito intermedio, soglia di sottotensione / Mod.inf. Vdc U

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 2
Tipo di dati: Unsigned16	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: Convertitore	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
- [V]	- [V]	- [V]

Descrizione: Se la tensione di circuito intermedio scende sotto questa soglia, il Motor Module si disinserisce per sottotensione (F30003).

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

Dipendenza: Vedi anche: p0278
Vedi anche: F30003

Nota: Il valore dipende dal tipo di apparecchio e dalla tensione nominale impostata p0210.
Per gli apparecchi Booksize vale quanto segue:
La soglia di sottotensione può essere ridotta con p0278.

r0297 Tensione del circuito intermedio, soglia di sovratensione / Mod. sovr. Vdc U

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 2
Tipo di dati: Unsigned16	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 8750, 8760, 8850, 8864, 8950, 8964
Gruppo Par.: Convertitore	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
- [V]	- [V]	- [V]

Descrizione: Se la tensione del circuito intermedio supera la soglia qui definita, ha luogo una disinserzione dovuta alla sovratensione del circuito intermedio.

Dipendenza: Vedi anche: F30002

p0300[0...n] Selezione del tipo di motore / Selez.tipo mot.

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: C2(1, 3)	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 1
Tipo di dati: Integer16	**Indice dinamico:** MDS, p0130	**Schema logico:** 6310
Gruppo Par.: Motore	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
0	10001	0

Descrizione: Selezione del tipo di motore o avvio per la lettura dei parametri del motore in caso di motore con DRIVE-CLiQ (p0300 = 10000).
Con p0300 < 10000 vale quanto segue:
La prima cifra del valore del parametro descrive sempre il tipo generale di motore e corrisponde a un motore di terze parti appartenente a un elenco di motori:
1 = motore asincrono rotativo
2 = motore sincrono rotativo
L'immissione delle informazioni sul tipo è necessaria per filtrare i parametri specifici del motore e per ottimizzare il comportamento di funzionamento. Ad esempio, nei motori sincroni non viene impiegato o visualizzato alcun fattore di potenza (p0308) (in BOP/AOP).

Valore:
0: Nessun motore
1: Motore asincrono (rotativo)
2: Motore sincrono (rotativo, eccitato in modo permanente)
104: Motore asincrono 1PH4
107: Motore asincrono 1PH7
108: Motore asincrono 1PH8
111: Motore asincrono (rotativi) per OEM
200: Motore sincrono 1PH8
206: Motore sincrono 1FT6
207: Motore sincrono 1FT7
222: Motore sincrono (rotativi) per OEM
236: Motore sincrono 1FK6
237: Motore sincrono 1FK7
444: Motore sincrono (lineare) per OEM
10000: Motore con DRIVE-CLiQ
10001: Motor con DRIVE-CLiQ 2º blocco dati

Dipendenza: Modificando il tipo di motore, il numero di codice in p0301 viene all'occorrenza azzerato.
Se p0300 viene modificato nel corso della messa in servizio rapida (p0010 = 1), viene automaticamente impostata l'applicazione tecnologica adatta (p0500). Ciò non avviene nel corso della messa in servizio del motore (p0010 = 3). Se per un download parametri viene registrato p0300 = 10000, p0500 viene preimpostato in funzione del tipo di motore con DRIVE-CLiQ.
Vedi anche: p0301

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

Cautela: Se si seleziona un motore dell'elenco (p0300 >= 100) e il relativo numero di codice (p0301), i parametri appartenenti a questo elenco non sono modificabili (protezione in scrittura). La protezione in scrittura viene rimossa quando il tipo di motore p0300 viene impostato a un motore di terze parti corrispondente a p0301 (es.: p0300 = 2 per p0301 = 2xxxx). La protezione in scrittura viene rimossa automaticamente se vengono applicati nei parametri motore i risultati dell'identificazione dei dati del motore.

Il tipo di motore di un motore dell'elenco corrisponde alle tre cifre superiori del numero di codice o della seguente assegnazione (se viene proposto il tipo di motore corrispondente):

Tipo / campi dei numeri di codice

102 / 102xx, 112xx, 122xx

104 / 104xx, 114xx, 124xx

107 / 107xx, 117xx, 127xx

108 / 108xx, 118xx, 128xx

134 / 134xx, 144xx, 154xx

136 / 136xx, 146xx, 156xx

166 / 166xx, 176xx, 186xx

200 / 200xx, 210xx, 220xx

204 / 204xx, 214xx, 224xx

206 / 206xx, 216xx, 226xx

207 / 207xx, 217xx, 227xx

261 / 261xx, 262xx

283 / 283xx, 293xx

286 / 286xx, 296xx

403 / 403xx, 413xx

406 / 406xx, 416xx, 426xx

Attenzione: L'elenco dei codici motore/codici encoder si può eventualmente trovare in appendice al Manuale delle liste.

Nota: Con p0300 = 10000 i parametri motore vengono caricati automaticamente per un motore con DRIVE-CLiQ, con p0300 = 10001 vengono caricati i parametri motore di un secondo set di dati (se presente).

Se non viene selezionato un tipo di motore (p0300 = 0), non è possibile uscire dalla messa in servizio dell'azionamento.

Un tipo di motore con un valore p0300 >= 100 descrive motori per i quali è presente un elenco dei parametri.

I tipi di motore con un valore p0300 < 100 corrispondono alla sezione di un motore di terze parti. Con questa selezione i parametri motore vengono impostati per un motore di terze parti.

Ciò vale anche per i parametri in caso di motore con DRIVE-CLiQ. In questo caso p0300 può essere impostato solo al valore p0300 = 10000 o 10001 (lettura dei parametri motore) o al relativo tipo di motore di terze parti (prima cifra del numero di codice motore) per poter rimuovere la protezione in scrittura.

p0301[0...n] Selezione numero di codice motore / Selez. n.cod. mot.

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: C2(1, 3)	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 1
Tipo di dati: Unsigned16	**Indice dinamico:** MDS, p0130	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: Motore	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: FEM	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
0	65535	0

Descrizione: Il parametro serve per selezionare un motore da una lista di parametri motore.

Modificando il numero di codice (escluso il valore 0) vengono preassegnati tutti i parametri motore tratti dalle liste di parametri interni esistenti.

Dipendenza: Sono impostabili soltanto i numeri di codice dei motori che corrispondono al tipo di motore selezionato in p0300. Nei tipi di motore 1PH2, 1PH4, 1PH7, 1PM4, 1PM6, 1FT6 sono possibili anche numeri di codice in cui la quarta posizione decimale è maggiore di 1 o 2 rispetto al tipo di motore adatto in p0300. Per i motori 1FE1 la terza posizione decimale può essere maggiore di un valore 1.

Vedi anche: p0300

Attenzione: L'elenco dei codici motore/codici encoder si può eventualmente trovare in appendice al Manuale delle liste.

Nota: Il numero di codice del motore può essere modificato solo se in precedenza è stato selezionato il motore adatto della lista in p0300.

Su un motore con DRIVE-CLiQ p0301 non può essere modificato. In questo caso p0301 viene impostato automaticamente con il numero di codice dei parametri motore letti (r0302) se p0300 è impostato a 10000.

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

Se si è selezionato un motore dell'elenco (p0300 >= 100), è possibile uscire dalla messa in servizio dell'azionamento solo selezionando un numero di codice.

Una modifica del numero di codice del motore (p0301) per gli azionamenti diretti non comporta un rilevamento automatico dell'offset dell'angolo di commutazione (p0431).

r0302[0...n] Numero codice motore con DRIVE-CLiQ / Motorcode Mot DLQ

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 2
Tipo di dati: Unsigned16	**Indice dinamico:** MDS, p0130	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: Motore	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
-	-	-

Descrizione: Visualizzazione del numero di codice del motore a partire dai dati del motore memorizzati per un motore con DRIVE-CLiQ.

Nota: Si può uscire dalla messa in servizio dell'azionamento solo se il numero di codice letto (r0302) coincide con il numero di codice memorizzato (p0301). Se i numeri sono diversi, è necessario ricaricare il set di dati del motore mediante p0300 = 10000.

I dati del motore vengono attesi sempre dal primo encoder assegnato ai set di dati dell'azionamento (vedere p0187 = numero set di dati encoder 1).

Il valore non viene aggiornato ciclicamente, bensì solo in concomitanza con determinati eventi (ad es. l'aggiornamento dei nodi/partner DRIVE-CLiQ).

r0302 = 0: nessun motore con DRIVE-CLiQ trovato.

r0303[0...n] Motore con DRIVE-CLiQ, parola di stato / Motore con DLQ ZSW

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 2
Tipo di dati: Unsigned16	**Indice dinamico:** MDS, p0130	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: Motore	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
-	-	-

Descrizione: Visualizzazione della parola di stato dell'acquisizione automatica dei parametri motore di un motore con DRIVE-CLiQ.

Il rilevamento dei parametri motore viene eseguito durante gli eventi che seguono, se l'SMI è collegato al Motor Module e l'encoder è attivato (p0145):

- Avvio a caldo.
- Download del progetto.
- POWER ON (disinserzione/inserzione).
- Con p0300 = 10000, 10001.

Campo di bit:

Bit	Nome del segnale	Segnale 1	Segnale 0	FP
00	Set di dati motore selezionato	MDS1	MDS0	-
01	Tipo di collegamento del motore	Triangolo	Stella	-
02	Avvolgimenti commutabili	Sì	No	-
03	Numero di avvolgimenti commutabili	2	0	-

Dipendenza: Vedi anche: p0145, p0300

Nota: SMI: SINAMICS Sensor Module Integrated

p0304[0...n] Tensione nominale del motore / Tensione nom. mot

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: C2(1, 3)	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 1
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** MDS, p0130	**Schema logico:** 6300, 6724
Gruppo Par.: Motore	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
0 [Veff]	20000 [Veff]	0 [Veff]

Descrizione: Impostazione della tensione nominale del motore (targhetta).

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

Dipendenza: Vedi anche: p0349

Cautela: Se si seleziona un motore dell'elenco (p0301), questo parametro viene automaticamente predefinito ed è protetto in scrittura. Per togliere la protezione in scrittura si devono rispettare le informazioni in p0300.

Nota: Quando si immette il valore del parametro si deve tenere conto del tipo di collegamento del motore (stella / triangolo).

p0305[0...n] Corrente nominale del motore / Corrente nom. mot

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN	**Modificabile:** C2(1, 3)	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 1
	Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** MDS, p0130	**Schema logico:** 6300
	Gruppo Par.: Motore	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
	Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
	Min 0.00 [Aeff]	**Max** 10000.00 [Aeff]	**Impostazione di fabbrica** 0.00 [Aeff]

Descrizione: Impostazione della corrente nominale del motore (targhetta).

Dipendenza: Vedi anche: p0349

Cautela: Se si seleziona un motore dell'elenco (p0301), questo parametro viene automaticamente predefinito ed è protetto in scrittura. Per togliere la protezione in scrittura si devono rispettare le informazioni in p0300.

Attenzione: Se p0305 viene modificato nel corso della messa in servizio rapida (p0010 = 1), viene automaticamente preimpostata la corrente massima adatta p0640. Ciò non avviene nel corso della messa in servizio del motore (p0010 = 3).

Nota: Quando si immette il valore del parametro si deve tenere conto del tipo di collegamento del motore (stella / triangolo).

p0307[0...n] Potenza nominale del motore / Potenza nom. mot

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN	**Modificabile:** C2(1, 3)	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 1
	Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** MDS, p0130	**Schema logico:** -
	Gruppo Par.: Motore	**Gruppo delle unità:** 14_6	**Selezione unità:** p0100
	Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
	Min 0.00 [kW]	**Max** 100000.00 [kW]	**Impostazione di fabbrica** 0.00 [kW]

Descrizione: Impostazione della potenza nominale del motore (targhetta).

Dipendenza: Azionamenti IEC (p0100 = 0): Unità kW
Azionamenti NEMA (p0100 = 1): Unità hp
Vedi anche: p0100

Cautela: Se si seleziona un motore dell'elenco (p0301), questo parametro viene automaticamente predefinito ed è protetto in scrittura. Per togliere la protezione in scrittura si devono rispettare le informazioni in p0300.

p0308[0...n] Fattore di potenza nominale del motore / Fatt. pot. nom mot

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN	**Modificabile:** C2(1, 3)	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 1
	Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** MDS, p0130	**Schema logico:** -
	Gruppo Par.: Motore	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
	Non con tipo mot.: PEM, REL	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
	Min 0.000	**Max** 1.000	**Impostazione di fabbrica** 0.000

Descrizione: Impostazione del fattore di potenza nominale del motore (cos phi, targhetta).
Con un valore del parametro pari a 0.000 il fattore di potenza viene calcolato internamente e visualizzato in r0332.

Dipendenza: Il parametro è presente solo per motori IEC (p0100 = 0).
Vedi anche: p0100, r0332

Cautela: Se si seleziona un motore dell'elenco (p0301), questo parametro viene automaticamente predefinito ed è protetto in scrittura. Per togliere la protezione in scrittura si devono rispettare le informazioni in p0300.

Nota: Per i motori sincroni (p0300 = 2xx) questo parametro non è utilizzato.

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

p0310[0...n] Frequenza nominale del motore / f_nom. motore

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: C2(1, 3)	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 1
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** MDS, p0130	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: Motore	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
0.00 [Hz]	3000.00 [Hz]	0.00 [Hz]

Descrizione: Impostazione della frequenza nominale del motore (targhetta).

Dipendenza: Il numero delle coppie di poli (r0313) viene ricalcolato automaticamente al momento della modifica del parametro (assieme a p0311), se p0314 è = 0.

Se p0310 viene modificato durante la messa in servizio rapida (p0010 = 1), viene preimpostato un valore adeguato per il numero di giri massimo p1082, utilizzato anche per la messa in servizio rapida.

Vedi anche: p0311, r0313, p0314

Cautela: Se si seleziona un motore dell'elenco (p0301), questo parametro viene automaticamente predefinito ed è protetto in scrittura. Per togliere la protezione in scrittura si devono rispettare le informazioni in p0300.

Attenzione: Se p0310 viene modificato durante la messa in servizio rapida (p0010 = 1), viene preimpostato un valore adeguato per il numero di giri massimo p1082, utilizzato anche per la messa in servizio rapida. Ciò non avviene nel corso della messa in servizio del motore (p0010 = 3).

Nota: Per i motori sincroni il parametro non è necessario e viene quindi impostato a zero. Con p0310 = 0 il numero di coppie di poli non può essere calcolato e deve essere immesso in p0314.

p0311[0...n] Numero di giri nominale del motore / Velocità nom. mot.

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: C2(1, 3)	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 1
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** MDS, p0130	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: Motore	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
0.0 [1/min]	210000.0 [1/min]	0.0 [1/min]

Descrizione: Impostazione del numero di giri nominale del motore (targhetta dei dati tecnici).

Dipendenza: Modificando p0311 e con p0314 = 0, il numero di coppie di poli (r0313) viene ricalcolato automaticamente.

Vedi anche: p0310, r0313, p0314

Cautela: Se si seleziona un motore dell'elenco (p0301), questo parametro viene automaticamente predefinito ed è protetto in scrittura. Per togliere la protezione in scrittura si devono rispettare le informazioni in p0300.

Attenzione: Se p0311 viene modificato durante la messa in servizio rapida (p0010 = 1), viene preimpostato un valore adeguato per il numero di giri massimo p1082, utilizzato anche per la messa in servizio rapida. Ciò non avviene nel corso della messa in servizio del motore (p0010 = 3).

p0312[0...n] Coppia nominale del motore / Forza nom. motore

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: C2(3)	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** MDS, p0130	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: Motore	**Gruppo delle unità:** 7_4	**Selezione unità:** p0100
Non con tipo mot.: ASM, REL, FEM	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
0.00 [Nm]	1000000.00 [Nm]	0.00 [Nm]

Descrizione: Impostazione della coppia nominale del motore (targhetta).

Cautela: Se si seleziona un motore dell'elenco (p0301), questo parametro viene automaticamente predefinito ed è protetto in scrittura. Per togliere la protezione in scrittura si devono rispettare le informazioni in p0300.

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

r0313[0...n] Numero di coppie di poli del motore, attuale (o calcolato) / Coppia mot.att

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 2
Tipo di dati: Unsigned16	**Indice dinamico:** MDS, p0130	**Schema logico:** 5300
Gruppo Par.: Motore	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
-	-	-

Descrizione: Visualizzazione del numero delle coppie di poli motore. Il valore viene impiegato per calcoli interni.

r0313 = 1: Motore a 2 poli

r0313 = 2: Motore a 4 poli, ecc.

Dipendenza: Con p0314 > 0 viene visualizzato il valore immesso in r0313.

Con p0314 = 0 il numero di coppie di poli (r0313) viene calcolato automaticamente dalla frequenza nominale (p0310) e dalla velocità nominale (p0311).

Vedi anche: p0310, p0311, p0314

Nota: Per il calcolo automatico, il numero di coppie di poli del motore è impostato a 2 quando la velocità o la frequenza nominali sono pari a zero.

p0314[0...n] Numero di coppie di poli del motore / N.coppie poli mot

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: C2(1, 3)	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 1
Tipo di dati: Unsigned16	**Indice dinamico:** MDS, p0130	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: Motore	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
0	4000	0

Descrizione: Impostazione del numero di coppie di poli del motore.

p0314 = 1: Motore a 2 poli

p0314 = 2: Motore a 4 poli, ecc.

Dipendenza: Con p0314 = 0 il numero di coppie di poli viene automaticamente calcolato dalla frequenza nominale (p0310) e dalla la velocità nominale (p0311), e visualizzato in r0313.

Attenzione: Se p0314 viene modificato durante la messa in servizio rapida (p0010 = 1), viene preimpostato un valore adeguato per il numero di giri massimo p1082, utilizzato anche per la messa in servizio rapida. Ciò non avviene nel corso della messa in servizio del motore (p0010 = 3).

Per i motori asincroni l'immissione del valore è necessaria solo se vengono immessi i dati nominali di un generatore e se ne ricava uno scorrimento nominale negativo. In questo caso il numero di coppie di poli in r0313 viene calcolato più basso di 1 e deve essere corretto manualmente.

p0316[0...n] Costante di coppia del motore / KT mot

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: C2(1, 3), U, T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 1
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** MDS, p0130	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: Motore	**Gruppo delle unità:** 28_1	**Selezione unità:** p0100
Non con tipo mot.: ASM, REL, FEM	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
0.00 [Nm/A]	400.00 [Nm/A]	0.00 [Nm/A]

Descrizione: Impostazione della costante di coppia del motore sincrono.

p0316 = 0: La costante di coppia viene calcolata in base ai dati del motore.

p0316 > 0: Il valore impostato viene impiegato come costante di coppia.

Dipendenza: Vedi anche: r0334, r1937

Cautela: Se si seleziona un motore dell'elenco (p0301), questo parametro viene automaticamente predefinito ed è protetto in scrittura. Per togliere la protezione in scrittura si devono rispettare le informazioni in p0300.

Nota: Per i motori asincroni (p0300 = 1xx) questo parametro non è utilizzato.

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

p0318[0...n] Corrente da fermo del motore / I mot. fermo

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN	**Modificabile:** C2(3)	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
	Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** MDS, p0130	**Schema logico:** 8017
	Gruppo Par.: Motore	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
	Non con tipo mot.: ASM, REL, FEM	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
	Min 0.00 [Aeff]	**Max** 10000.00 [Aeff]	**Impostazione di fabbrica** 0.00 [Aeff]

Descrizione: Impostazione della corrente da fermo nei motori sincroni (p0300 = 2xx).

Cautela: Se si seleziona un motore dell'elenco (p0301), questo parametro viene automaticamente predefinito ed è protetto in scrittura. Per togliere la protezione in scrittura si devono rispettare le informazioni in p0300.

Nota: Il parametro viene utilizzato per la sorveglianza I2t del motore (vedere p0611).

Per i motori asincroni (p0300 = 1xx) questo parametro non è utilizzato.

p0319[0...n] Coppia da fermo del motore / M_fermo motore

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN	**Modificabile:** C2(3)	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
	Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** MDS, p0130	**Schema logico:** -
	Gruppo Par.: Motore	**Gruppo delle unità:** 7_4	**Selezione unità:** p0100
	Non con tipo mot.: ASM, REL, FEM	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
	Min 0.00 [Nm]	**Max** 100000.00 [Nm]	**Impostazione di fabbrica** 0.00 [Nm]

Descrizione: Impostazione della coppia da fermo nei motori sincroni rotativi (p0300 = 2xx).

Cautela: Se si seleziona un motore dell'elenco (p0301), questo parametro viene automaticamente predefinito ed è protetto in scrittura. Per togliere la protezione in scrittura si devono rispettare le informazioni in p0300.

Nota: Per i motori asincroni (p0300 = 1xx) questo parametro non è utilizzato.

Questo valore del parametro non viene analizzato dal punto di vista della tecnica di regolazione.

p0320[0...n] Corrente nominale di magnetizzazione/cortocircuito del motore / I_magn. nom. mot.

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN	**Modificabile:** C2(3), U, T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
	Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** MDS, p0130	**Schema logico:** 5722
	Gruppo Par.: Motore	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
	Non con tipo mot.: REL, FEM	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
	Min 0.000 [Aeff]	**Max** 5000.000 [Aeff]	**Impostazione di fabbrica** 0.000 [Aeff]

Descrizione: Motori asincroni:

impostazione della corrente di magnetizzazione nominale del motore.

Con p0320 = 0.000 la corrente di magnetizzazione viene calcolata internamente e visualizzata in r0331.

Motori sincroni:

impostazione della corrente di cortocircuito nominale del motore.

Cautela: Se si seleziona un motore dell'elenco (p0301), questo parametro viene automaticamente predefinito ed è protetto in scrittura. Per togliere la protezione in scrittura si devono rispettare le informazioni in p0300.

Nota: La corrente di magnetizzazione p0320 nei motori asincroni (non nei motori dell'elenco) viene azzerata se la messa in servizio rapida termina con p3900 > 0.

VECTOR:

se la corrente di magnetizzazione p0320 nei motori asincroni viene modificata al di fuori della messa in servizio (p0010 > 0), l'induttanza principale p0360 viene modificata in modo che la FEM r0337 resti invariata.

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

p0322[0...n] Velocità massima del motore / n_max motore

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN	**Modificabile:** C2(1, 3)	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 1
	Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** MDS, p0130	**Schema logico:** -
	Gruppo Par.: Motore	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
	Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
	Min 0.0 [1/min]	**Max** 210000.0 [1/min]	**Impostazione di fabbrica** 0.0 [1/min]

Descrizione: Impostazione di numero di giri massimo del motore.

Dipendenza: Vedi anche: p1082

Cautela: Se si seleziona un motore dell'elenco (p0301), questo parametro viene automaticamente predefinito ed è protetto in scrittura. Per togliere la protezione in scrittura si devono rispettare le informazioni in p0300.

Attenzione: Se p0322 viene modificato durante la messa in servizio rapida (p0010 = 1), viene preimpostato un valore adeguato per il numero di giri massimo p1082, utilizzato anche per la messa in servizio rapida. Ciò non avviene nel corso della messa in servizio del motore (p0010 = 3).

p0323[0...n] Corrente massima del motore / I max motore

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN	**Modificabile:** C2(1, 3)	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 1
	Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** MDS, p0130	**Schema logico:** 5722
	Gruppo Par.: Motore	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
	Non con tipo mot.: ASM, FEM	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
	Min 0.00 [Aeff]	**Max** 20000.00 [Aeff]	**Impostazione di fabbrica** 0.00 [Aeff]

Descrizione: Impostazione della corrente motore massima consentita (ad es. corrente di smagnetizzazione nel motore sincrono).

Cautela: Se si seleziona un motore dell'elenco (p0301), questo parametro viene automaticamente predefinito ed è protetto in scrittura. Per togliere la protezione in scrittura si devono rispettare le informazioni in p0300.

Attenzione: Se p0323 viene modificato nel corso della messa in servizio rapida (p0010 = 1), viene automaticamente impostata la corrente massima adatta p0640. Ciò non avviene nel corso della messa in servizio del motore (p0010 = 3).

Nota: Con i motori asincroni questo parametro non ha effetto.

Per i motori sincroni deve essere sempre immesso un valore per la corrente massima del motore.

p0323 è un dato del motore. Il limite di corrente selezionabile dall'utente viene immesso in p0640.

p0324[0...n] Numero di giri massimo avvolgimento / n_max avvolgimento

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN	**Modificabile:** C2(1, 3)	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 1
	Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** MDS, p0130	**Schema logico:** -
	Gruppo Par.: Motore	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
	Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
	Min 0.0 [1/min]	**Max** 210000.0 [1/min]	**Impostazione di fabbrica** 0.0 [1/min]

Descrizione: Impostazione del numero di giri elettrico massimo dell'avvolgimento.

Dipendenza: Vedi anche: p1082

Cautela: Se si seleziona un motore dell'elenco (p0301), questo parametro viene automaticamente predefinito ed è protetto in scrittura. Per togliere la protezione in scrittura si devono rispettare le informazioni in p0300.

Attenzione: Se p0324 viene modificato durante la messa in servizio rapida (p0010 = 1), viene preimpostato un valore adeguato per il numero di giri massimo p1082, utilizzato anche per la messa in servizio rapida. Ciò non avviene nel corso della messa in servizio del motore (p0010 = 3).

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

p0325[0...n] Identificazione posizione dei poli del motore, corrente 1ª fase / Mot PolID I fase 1

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: U, T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** MDS, p0130	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: Motore	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: ASM, REL, FEM	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
0.000 [Aeff]	10000.000 [Aeff]	0.000 [Aeff]

Descrizione: Impostazione della corrente per la 1ª fase del metodo a due stadi per l'identificazione della posizione dei poli.
La corrente della 2ª fase viene impostata in p0329.
Il metodo a due stadi viene selezionato con p1980 = 4.

Dipendenza: Vedi anche: p0329, p1980, p1981, p1982, p1983, r1984, r1985, r1986, r1987, p1990, r1992
Vedi anche: F07995

Attenzione: Se cambia il codice motore (p0301), p0325 non viene eventualmente preassegnato.
La preassegnazione di p0325 si può effettuare tramite p0340 = 3.

Nota: Il valore viene disattivato automaticamente con i seguenti eventi:
- Con p0325 = 0 e calcolo automatico dei parametri di regolazione (p0340 = 1, 2, 3).
- Con la messa in servizio rapida (p3900 = 1, 2, 3).

p0326[0...n] Fattore di correzione della coppia di inversione motore / Corr. rib. M mot

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: C2(3), U, T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** MDS, p0130	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: Motore	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: REL, FEM	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
5 [%]	300 [%]	60 [%]

Descrizione: Impostazione del fattore di correzione della coppia di inversione con una tensione di circuito intermedio di 600 V.

Cautela: Se si seleziona un motore dell'elenco (p0301), questo parametro viene automaticamente predefinito ed è protetto in scrittura. Per togliere la protezione in scrittura si devono rispettare le informazioni in p0300.

Nota: Il parametro viene resettato quando si esce dalla messa in servizio con p3900 > 0, se non è impostato un motore dell'elenco (vedere p0300).
Il valore di riferimento per questo parametro è inversamente proporzionale all'induttanza di dispersione del motore (p0353, p0354, p0356).
A partire dalla versione firmware 2.6 SP2 vale:
se in un'identificazione dei dati del motore vengono modificate le induttanze di dispersione, il valore in p0326 viene adattato automaticamente per mantenere uguale la coppia di inversione.

p0327[0...n] Angolo di carico ottimale del motore / Phi_car. ott.mot.

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: C2(3), U, T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** MDS, p0130	**Schema logico:** 5722
Gruppo Par.: Motore	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: ASM, REL, FEM	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
0.0 [°]	135.0 [°]	90.0 [°]

Descrizione: Impostazione dell'angolo di carico ottimale nei motori sincroni con momento di riluttanza (ad es., motori 1FE ...).
SERVO: L'angolo di carico viene misurato con 1.5 volte la corrente nominale del motore.
VECTOR: L'angolo di carico viene misurato con la corrente nominale del motore.

Dipendenza: Vedi anche: r1947

Cautela: Se si seleziona un motore dell'elenco (p0301), questo parametro viene automaticamente predefinito ed è protetto in scrittura. Per togliere la protezione in scrittura si devono rispettare le informazioni in p0300.

Nota: Per i motori asincroni questo parametro non è significativo.
Per i motori sincroni senza momento di riluttanza deve essere impostato il valore 90.
Il parametro viene resettato quando si esce dalla messa in servizio con p3900 > 0, se non è impostato un motore dell'elenco (vedere p0300).

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

p0328[0...n] Costante del momento di riluttanza del motore / Riluttanza kT mot

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN	**Modificabile:** C2(3), U, T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
	Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** MDS, p0130	**Schema logico:** -
	Gruppo Par.: Motore	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
	Non con tipo mot.: ASM, REL, FEM	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
	Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
	-1000.00 [mH]	1000.00 [mH]	0.00 [mH]

Descrizione: Impostazione della costante del momento di riluttanza per motori sincroni con momento di riluttanza (ad es. i motori ... 1FE).

Per i motori asincroni questo parametro non è significativo.

Dipendenza: Vedi anche: r1939

Cautela: Se si seleziona un motore dell'elenco (p0301), questo parametro viene automaticamente predefinito ed è protetto in scrittura. Per togliere la protezione in scrittura si devono rispettare le informazioni in p0300.

Nota: Per i motori sincroni senza momento di riluttanza deve essere impostato il valore 0.

p0329[0...n] Identificazione posizione dei poli del motore, corrente / Mot PolID corrente

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN	**Modificabile:** C2(3), U, T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
	Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** MDS, p0130	**Schema logico:** -
	Gruppo Par.: Motore	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
	Non con tipo mot.: ASM, REL, FEM	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
	Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
	0.00 [Aeff]	10000.00 [Aeff]	0.00 [Aeff]

Descrizione: Impostazione della corrente per l'identificazione della posizione dei poli.

In caso di metodo a due stadi qui viene impostata la corrente per la 2ª fase.

Dipendenza: Vedi anche: p0325, p1980, p1981, p1982, p1983, r1984, r1985, r1986, r1987, p1990, r1992

Vedi anche: F07995

Cautela: Se si seleziona un motore dell'elenco (p0301), questo parametro viene automaticamente predefinito ed è protetto in scrittura. Per togliere la protezione in scrittura si devono rispettare le informazioni in p0300.

r0330[0...n] Scorrimento nominale del motore / Scorr.nom. motore

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN	**Modificabile:** -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
	Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** MDS, p0130	**Schema logico:** -
	Gruppo Par.: Motore	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
	Non con tipo mot.: PEM, REL, FEM	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
	Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
	- [Hz]	- [Hz]	- [Hz]

Descrizione: Visualizzazione dello scorrimento nominale del motore.

Dipendenza: Lo scorrimento nominale del motore viene calcolato dalla frequenza nominale, dalla velocità nominale e dal numero di coppie di poli.

Vedi anche: p0310, p0311, r0313

Nota: Per i motori sincroni (p0300 = 2xx) questo parametro non è utilizzato.

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

r0331[0...n] Corrente di magnetizzazione/cortocircuito del motore attuale / Mot I_mag_rif att

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** MDS, p0130	**Schema logico:** 5722, 6722, 6724
Gruppo Par.: Motore	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: REL, FEM	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min - [Aeff]	**Max** - [Aeff]	**Impostazione di fabbrica** - [Aeff]

Descrizione: Motore asincrono:
visualizzazione della corrente di magnetizzazione nominale da p0320.
Con p0320 = 0 viene visualizzata la corrente di magnetizzazione internamente calcolata.
Motore sincrono:
visualizzazione della corrente di cortocircuito nominale da p0320.

Dipendenza: Se non è immesso p0320, il parametro viene calcolato dai parametri della targhetta.

Nota: Per il funzionamento con più motori, r0331 viene aumentato del fattore p0306 rispetto a p0320.

r0332[0...n] Fattore di potenza nominale del motore / Fatt. pot. nom mot

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** MDS, p0130	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: Motore	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: PEM, REL	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min -	**Max** -	**Impostazione di fabbrica** -

Descrizione: Visualizzazione del fattore di potenza nominale con motori asincroni.
Per i motori IEC vale (p0100 = 0):
Con p0308 = 0 viene visualizzato il fattore di potenza internamente calcolato.
Con p0308 > 0 viene visualizzato questo valore.
Per i motori NEMA vale (p0100 = 1):
Con p0309 = 0 viene visualizzato il fattore di potenza internamente calcolato.
Con p0309 > 0 questo valore viene convertito nel fattore di potenza e visualizzato.

Dipendenza: Se non è immesso p0308, il parametro viene calcolato dai parametri della targhetta.

Nota: Per i motori sincroni (p0300 = 2xx) questo parametro non è utilizzato.

r0333[0...n] Coppia nominale del motore / Forza nom. motore

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** MDS, p0130	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: Motore	**Gruppo delle unità:** 7_4	**Selezione unità:** p0100
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min - [Nm]	**Max** - [Nm]	**Impostazione di fabbrica** - [Nm]

Descrizione: Visualizzazione della coppia nominale del motore.

Dipendenza: Azionamenti IEC (p0100 = 0): Unità Nm
Azionamenti NEMA (p0100 = 1): Unità lbf ft

Nota: Per i motori asincroni e i motori a riluttanza r0333 viene calcolato da p0307 e p0311.
Per i motori sincroni r0333 viene calcolato da p0305, p0316, p0327 e p0328. Il risultato può essere diverso dall'immissione in p0312. Se p0316 = 0, viene visualizzato r0333 = p0312.
Per il funzionamento con più motori, r0333 viene aumentato del fattore p0306 rispetto alla coppia nominale di un singolo motore.

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

r0334[0...n] Costante di coppia del motore attuale / kT mot att

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN	**Modificabile:** -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
	Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** MDS, p0130	**Schema logico:** -
	Gruppo Par.: Motore	**Gruppo delle unità:** 28_1	**Selezione unità:** p0100
	Non con tipo mot.: ASM, REL, FEM	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
	Min - [Nm/A]	**Max** - [Nm/A]	**Impostazione di fabbrica** - [Nm/A]

Descrizione: Visualizzazione della costante di coppia del motore sincrono utilizzata.

Dipendenza: Azionamenti IEC (p0100 = 0): Unità Nm / A

Azionamenti NEMA (p0100 = 1): Unità lbf ft / A

Vedi anche: p0316

Nota: Per i motori asincroni (p0300 = 1xx) questo parametro non è utilizzato.

Per i motori sincroni viene visualizzato il parametro r0334 = p0316. Se p0316 = 0, r0334 viene calcolato da p0305 e p0312.

p0335[0...n] Tipo raffr.mot. / Tipo raffr.mot.

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN	**Modificabile:** C2(1, 3), T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 1
	Tipo di dati: Integer16	**Indice dinamico:** MDS, p0130	**Schema logico:** -
	Gruppo Par.: Motore	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
	Non con tipo mot.: PEM, REL, FEM	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
	Min 0	**Max** 128	**Impostazione di fabbrica** 0

Descrizione: Impostazione del sistema di raffreddamento motore impiegato.

Valore:
- 0: Raffr.natur.
- 1: Raffr. forzato
- 2: Raffreddamento a liquido
- 4: Raffreddamento naturale e ventilatore interno
- 5: Raffreddamento forzato e ventilatore interno
- 6: Raffreddamento a liquido e ventilatore interno
- 128: Nessun ventilatore

Dipendenza: Per i motori delle serie 1LA5 e 1LA7 (vedere p0300) il parametro viene impostato in funzione di p0307 e p0311.

Cautela: Se si seleziona un motore dell'elenco (p0301), questo parametro viene automaticamente predefinito ed è protetto in scrittura. Per togliere la protezione in scrittura si devono rispettare le informazioni in p0300.

Nota: Il parametro influisce sul modello termico a 3 masse del motore.

I motori della serie 1LA1 e 1LA8 sono caratterizzati da una ventola del rotore interna. Questa "ventilazione interna" resta all'interno della carcassa del motore e non è visibile. Non ha luogo alcuno scambio d'aria con l'ambiente circostante del motore. Per i motori della serie 1PQ8 occorre impostare il tipo di ventilatore p0335 = 5, poiché questi motori vengono ventilati dall'esterno.

I motori della serie 1LA7 e di grandezza costruttiva 56 funzionano senza ventilatore.

r0336[0...n] Frequenza nominale del motore attuale / F nom mot. attuale

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN	**Modificabile:** -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
	Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** MDS, p0130	**Schema logico:** -
	Gruppo Par.: Motore	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
	Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
	Min - [Hz]	**Max** - [Hz]	**Impostazione di fabbrica** - [Hz]

Descrizione: Visualizzazione della frequenza nominale del motore.

Con p0310 > 0 viene visualizzato questo valore.

Dipendenza: Vedi anche: p0311, p0314

Nota: Per p0310 = 0 o per i motori sincroni, la frequenza nominale del motore r0336 viene calcolata dalla velocità nominale e dal numero di coppie di poli.

Con p0310 > 0 viene visualizzato questo valore (non per i motori sincroni).

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

r0337[0...n] Forza elettromagnetica nominale del motore / FEM nom. mot.

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** MDS, p0130	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: Motore	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: REL	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
- [Veff]	- [Veff]	- [Veff]

Descrizione: Visualizzazione della forza elettromagnetica nominale del motore.

Nota: FEM: Forza elettromagnetica

p0338[0...n] Corrente limite del motore / Lim.I motore

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: C2(1, 3)	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 2
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** MDS, p0130	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: Motore	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: ASM, REL, FEM	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
0.00 [Aeff]	10000.00 [Aeff]	0.00 [Aeff]

Descrizione: Impostazione della corrente limite del motore in motori sincroni (per tensione del circuito intermedio 600 V).

Con questa corrente, la coppia massima viene raggiunta durante la velocità nominale (curva caratteristica del limite di tensione).

Cautela: Se si seleziona un motore dell'elenco (p0301), questo parametro viene automaticamente predefinito ed è protetto in scrittura. Per togliere la protezione in scrittura si devono rispettare le informazioni in p0300.

Attenzione: Se p0338 viene modificato nel corso della messa in servizio rapida (p0010 = 1), viene automaticamente impostata la corrente massima adatta p0640. Ciò non avviene nel corso della messa in servizio del motore (p0010 = 3).

r0339[0...n] Tensione nominale del motore / Tensione nom. mot

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** MDS, p0130	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: Motore	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: REL	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
- [Veff]	- [Veff]	- [Veff]

Descrizione: Visualizzazione della tensione nominale del motore.

Nota: Per i motori asincroni (p0300 = 1xx) questo parametro viene impostato su p0304.

Per i motori sincroni viene visualizzato il parametro r0339 = p0304. Se p0304 = 0, r0339 viene calcolato da p0305 e p0316.

p0340[0...n] Calcolo automatico dei parametri di motore/regolazione / Calc. param. aut.

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: C2(3), T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 2
Tipo di dati: Integer16	**Indice dinamico:** DDS, p0180	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: Motore	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
0	5	0

Descrizione: Impostazione per il calcolo automatico di parametri motore nonché parametri di controllo V/f e di regolazione a partire dai dati della targhetta.

Valore:
- 0: Nessun calcolo
- 1: Calcolo completo
- 2: Calcolo parametri circuito equivalente
- 3: Calcolo parametri di regolazione
- 4: Calcolo parametri regolatore
- 5: Calcolo limiti tecnologici e valori di soglia

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

Attenzione: Una volta modificato il valore, ogni ulteriore modifica dei parametri è bloccata e lo stato viene segnalato in r3996. Le modifiche sono nuovamente abilitate con r3996 = 0.

Con p0340 vengono influenzati i seguenti parametri:

I parametri contrassegnati con (*) non vengono sovrascritti nel caso di un motore dell'elenco (p0300 > 100).

SERVO:

p0340 = 1:

--> tutti i parametri influenzati con p0340 = 2, 3, 4, 5

--> p0341 (*)

--> p0342, p0344, p0600, p0640, p1082, p2000, p2001, p2002, p2003, p2005, p2007

p0340 = 2:

--> p0350 (*), p0354 (*), p0356 (*), p0358 (*), p0360 (*)

--> p0625 (adatto a p0350)

p0340 = 3:

--> tutti i parametri influenzati per p0340 = 4, 5

--> p0325 (calcolato solo se p0325 = 0)

--> p0348 (*) (calcolato solo se p0348 = 0)

--> p0441, p0442, p0443, p0444, p0445 (solo per motori 1FT6, 1FK6, 1FK7)

--> p0492, p1082, p1980, p1319, p1326, p1327, p1612, p1752, p1755

p0340 = 4:

--> p1441, p1460, p1462, p1463, p1464, p1465, p1470, p1472, p1590, p1592, p1596, p1656, p1657, p1658, p1659, p1715, p1717

--> p1461 (per p0348 > p0322, viene impostato p1461 = 100 %)

--> p1463 (per p0348 > p0322, viene impostato p1463 = 400 %)

p0340 = 5:

--> p1037, p1038, p1520, p1521, p1530, p1531, p2140 ... p2142, p2148, p2150, p2155, p2161, p2162, p2163, p2164, p2175, p2177, p2194, p3820 ... p3829

VECTOR:

p0340 = 1:

--> tutti i parametri influenzati con p0340 = 2, 3, 4, 5

--> p0341 (*)

--> p0342, p0344, p0600, p0640, p1082, p1231, p1232, p1333, p1349, p1360, p1362, p1441, p1442, p1576, p1577, p1609, p1610, p1611, p1619, p1620, p1621, p1654, p1726, p1825, p1828 ... p1832, p1909, p1959, p2000, p2001, p2002, p2003, p2005, p2007, p3927, p3928

p0340 = 2:

--> p0350 (*), p0354 ... p0361 (*), p0652 ... p0660

--> p0625 (adatto a p0350)

p0340 = 3:

--> tutti i parametri influenzati per p0340 = 4, 5

--> p0346, p0347, p0492, p0622, p1262, p1320 ... p1327, p1582, p1584, p1612, p1616, p1744, p1748, p1749, p1755, p1756, p2178

p0340 = 4:

--> p1290, p1292, p1293, p1299, p1338, p1339, p1340, p1341, p1345, p1346, p1460, p1461, p1462, p1463, p1464, p1465, p1470, p1472, p1590, p1592, p1600, p1628, p1629, p1630, p1643, p1703, p1715, p1717, p1740, p1756, p1757, p1760, p1761, p1764, p1767, p1781, p1783, p1785, p1786, p1795, p7036, p7037, p7038

p0340 = 5:

--> p260 ... p264, p1037, p1038, p1520, p1521, p1530, p1531, p1574, p1750, p1802, p1803, p2140, p2142, p2148, p2150, p2161, p2162, p2163, p2164, p2175, p2177, p2194, p3207, p3208, p3815, p3820 ... p3829

Nota: p0340 = 1 contiene i calcoli di p0340 = 2, 3, 4, 5 senza sovrascrittura dei parametri motore contenuti nell'elenco motori Siemens (p0301 > 0).

p0340 = 2 calcola i parametri motore (p0350 ... p0360), ma soltanto quando non esiste alcun elenco motori Siemens (p0301 = 0).

p0340 = 3 contiene i calcoli di p0340 = 4, 5.

p0340 = 4 calcola solo i parametri del regolatore.

p0340 = 5 calcola solo i limiti del regolatore.

All'uscita dalla messa in servizio rapida tramite p3900 > 0, viene richiamato automaticamente p0340 = 1.

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

Al termine dei calcoli viene impostato automaticamente p0340 = 0.

Se il software di messa in servizio STARTER scrive p0340 = 3 durante il caricamento nell'apparecchio di destinazione, questo corrisponde al "Calcolo completo dei parametri di motore/regolazione senza dati del circuito equivalente". Vengono effettuati gli stessi calcoli come per p0340 = 1, ma non vengono calcolati i dati del circuito equivalente del motore (p0340 = 2), né il momento di inerzia del motore (p0341) e il peso del motore (p0344).

p0341[0...n] Momento di inerzia del motore / Port. M mot

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: C2(3), U, T	**Calcolato:** CALC_MOD_ALL	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** MDS, p0130	**Schema logico:** 5042, 5210
Gruppo Par.: Motore	**Gruppo delle unità:** 25_1	**Selezione unità:** p0100
Non con tipo mot.: REL	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
0.000000 [kgm²]	100000.000000 [kgm²]	0.000000 [kgm²]

Descrizione: Impostazione del momento di inerzia del motore (senza carico).

Dipendenza: Azionamenti IEC (p0100 = 0): Unità kg m^2

Azionamenti NEMA (p0100 = 1): Unità lb ft^2

Il valore del parametro viene utilizzato insieme a p0342 per il calcolo del tempo di avviamento nominale del motore.

Vedi anche: p0342

Cautela: Se si seleziona un motore dell'elenco (p0301), questo parametro viene automaticamente predefinito ed è protetto in scrittura. Per togliere la protezione in scrittura si devono rispettare le informazioni in p0300.

Nota: p0341 * p0342 + p1498 influenzano il precomando della coppia e del numero di giri nel funzionamento senza encoder.

p0342[0...n] Momento di inerzia, rapporto del totale rispetto al motore / Portata motore

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: C2(3), U, T	**Calcolato:** CALC_MOD_ALL	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** MDS, p0130	**Schema logico:** 5042, 5210
Gruppo Par.: Motore	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: REL	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
1.000	10000.000	1.000

Descrizione: Impostazione del rapporto tra momento di inerzia totale / massa (carico + motore) e il solo momento di inerzia del motore / massa (senza carico).

Dipendenza: Vedi anche: p0341, p1498

Nota: p0341 * p0342 + p1498 influenzano il precomando della coppia e del numero di giri nel funzionamento senza encoder.

p0344[0...n] Massa motore (per il modello termico di motore) / Massa mot. term.

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: C2(3), T	**Calcolato:** CALC_MOD_ALL	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** MDS, p0130	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: Motore	**Gruppo delle unità:** 27_1	**Selezione unità:** p0100
Non con tipo mot.: PEM, REL, FEM	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
0.0 [kg]	50000.0 [kg]	0.0 [kg]

Descrizione: Impostazione della massa motore.

Dipendenza: Azionamenti IEC (p0100 = 0): Unità kg

Azionamenti NEMA (p0100 = 1): Unità lb

Cautela: Se si seleziona un motore dell'elenco (p0301), questo parametro viene automaticamente predefinito ed è protetto in scrittura. Per togliere la protezione in scrittura si devono rispettare le informazioni in p0300.

Nota: il parametro influisce sul modello termico a 3 masse del motore asincrono.

Per i motori sincroni (p0300 = 2xx) questo parametro non è utilizzato.

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

p0347[0...n] Tempo di diseccitazione del motore / Diseccit. t mot.

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: C2(3), U, T	**Calcolato:** CALC_MOD_REG	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** MDS, p0130	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: Motore	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
0.000 [s]	20.000 [s]	0.000 [s]

Descrizione: Impostazione del tempo di smagnetizzazione (per motori asincroni) dopo il blocco degli impulsi dell'invertitore.
Durante questo tempo di attesa non è possibile attivare gli impulsi dell'invertitore.
In SERVO il tempo di diseccitazione viene utilizzato esclusivamente per la frenatura in corrente continua.

Nota: Il parametro viene calcolato tramite p0340 = 1, 3.
Per i motori asincroni il risultato dipende dalla costante di tempo del rotore (r0384).
Una riduzione eccessiva di questo tempo può provocare una smagnetizzazione insufficiente del motore asincrono e una sovracorrente nella successiva abilitazione impulsi (solo con circuito di avviamento al volo attivato e motore funzionante).

p0348[0...n] Numero di giri d'uso per indebolimento di campo Vdc = 600 V / n_defluss. motore

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: C2(3), U, T	**Calcolato:** CALC_MOD_REG	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** MDS, p0130	**Schema logico:** 5722
Gruppo Par.: Motore	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
0.0 [1/min]	210000.0 [1/min]	0.0 [1/min]

Descrizione: Impostazione di numero di giri iniziale per l'indebolimento del campo con una tensione di circuito intermedio di 600 V.

Dipendenza: Vedi anche: p0320, r0331

Cautela: Se si seleziona un motore dell'elenco (p0301), questo parametro viene automaticamente predefinito ed è protetto in scrittura. Per togliere la protezione in scrittura si devono rispettare le informazioni in p0300.

p0349 Sistema di unità, dati del circuito equivalente motore / Sis.un.CiEq motore

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: C2(3)	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 1
Tipo di dati: Integer16	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: Motore	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
1	1	1

Descrizione: Impostazione del sistema di unità corrente per i dati del circuito equivalente del motore.

Valore: 1: Sistema di unità fisico

Dipendenza: Vedi anche: p0304, p0305, p0310

Nota: Nel sistema di unità % il parametro di riferimento per resistenze è l'impedenza nominale del motore Z = p0304 / (1.732 * p0305).
Le induttanze vengono convertite in una resistenza con il fattore 2 * Pi * p0310.
Se un parametro di riferimento (p0304, p305, p0310) è zero, non può verificarsi una commutazione secondo il sistema di misura relativo.

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

p0350[0...n] Resistenza dello statore del motore a freddo / R stat. mot.freddo

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: C2(3), U, T	**Calcolato:** CALC_MOD_EQU	**Livello di accesso:** 2
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** MDS, p0130	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: Motore	**Gruppo delle unità:** 16_1	**Selezione unità:** p0349
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
0.00000 [Ohm]	2000.00000 [Ohm]	0.00000 [Ohm]

Descrizione: Impostazione della resistenza dello statore del motore alla temperatura ambiente p0625.

Dipendenza: Vedi anche: p0625, r1912

Cautela: Se si seleziona un motore dell'elenco (p0301), questo parametro viene automaticamente predefinito ed è protetto in scrittura. Per togliere la protezione in scrittura si devono rispettare le informazioni in p0300.

Nota: L'identificazione motore calcola la resistenza dello statore sottraendo la resistenza dei cavi (p0352) dalla resistenza totale dello statore.

p0352[0...n] Resistenza cavo / Res.cavi mot.fred

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: C2(3), U, T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** MDS, p0130	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: Motore	**Gruppo delle unità:** 16_1	**Selezione unità:** p0349
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
0.00000 [Ohm]	120.00000 [Ohm]	0.00000 [Ohm]

Descrizione: Resistenza dei cavi di potenza tra Motor Module e motore.

Cautela: La resistenza del cavo deve essere specificata prima dell'identificazione dei dati del motore. Se questo valore viene immesso successivamente, è necessario sottrarre dalla resistenza dello statore p0350 la differenza con la quale è stato modificato p0352, oppure ripetere l'identificazione dei dati del motore.

Nota: Il parametro influenza l'adattamento termico della resistenza dello statore.

L'identificazione motore non modifica la resistenza dei cavi. Quest'ultima viene sottratta dalla resistenza totale dello statore per calcolare la resistenza dello statore (p0350, p0352).

La resistenza dei cavi viene azzerata al termine della messa in servizio rapida con p3900 > 0.

p0353[0...n] Induttanza addizionale del motore / Preins. L mot

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: C2(3), U, T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 2
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** MDS, p0130	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: Motore	**Gruppo delle unità:** 15_1	**Selezione unità:** p0349
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
0.000 [mH]	1000000.000 [mH]	0.000 [mH]

Descrizione: Impostazione dell'induttanza addizionale.

Nota: Nel calcolo automatico con p0340 = 1 o 3 il calcolo di p0348 viene influenzato da p0353, nel caso in cui fosse impostato p0348 = 0.

Nel calcolo automatico con p0340 = 1, 3 o 4 il calcolo di p1715 viene influenzato da p0353.

L'induttanza addizionale viene azzerata al termine della messa in servizio rapida con p3900 > 0.

Il valore di riferimento per p0326 è inversamente proporzionale all'induttanza di dispersione del motore (p0353, p0354, p0356).

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

p0354[0...n] Resistenza rotore motore a freddo/Resistenza smorzatore asse d / R_L mot fredda/RDd

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: C2(3), U, T	**Calcolato:** CALC_MOD_EQU	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** MDS, p0130	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: Motore	**Gruppo delle unità:** 16_1	**Selezione unità:** p0349
Non con tipo mot.: PEM, REL	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
0.00000 [Ohm]	300.00000 [Ohm]	0.00000 [Ohm]

Descrizione: Impostazione della resistenza di rotore / parte secondaria del motore alla temperatura ambiente p0625.

Per i motori sincroni ad eccitazione esterna: Impostazione della resistenza dello smorzatore in direzione del rotore (asse d).

Il valore del parametro viene calcolato automaticamente con l'ausilio del modello motore (p0340 = 1, 2) o definito mediante identificazione dei dati del motore (p1910) (non per motori sincroni ad eccitazione esterna).

Dipendenza: Vedi anche: p0625

Cautela: Se si seleziona un motore dell'elenco (p0301), questo parametro viene automaticamente predefinito ed è protetto in scrittura. Per togliere la protezione in scrittura si devono rispettare le informazioni in p0300.

Nota: Per i motori sincroni (p0300 = 2xx) questo parametro non è utilizzato.

Il valore di riferimento per p0326 è inversamente proporzionale all'induttanza di dispersione del motore (p0353, p0354, p0356).

p0356[0...n] Induttanza di dispersione statore del motore / Disp.stat.L mot

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: C2(3), U, T	**Calcolato:** CALC_MOD_EQU	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** MDS, p0130	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: Motore	**Gruppo delle unità:** 15_1	**Selezione unità:** p0349
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
0.00000 [mH]	1000.00000 [mH]	0.00000 [mH]

Descrizione: Macchina asincrona, macchina sincrona ad eccitazione esterna: Impostazione dell'induttanza di dispersione dello statore del motore.

Macchina sincrona: Impostazione dell'induttanza di dispersione dello statore del motore.

Il valore del parametro viene calcolato automaticamente con l'ausilio del modello di motore (p0340 = 1, 2) o definito mediante l'identificazione motore (p1910).

Cautela: Se si seleziona un motore dell'elenco (p0301), questo parametro viene automaticamente predefinito ed è protetto in scrittura. Per togliere la protezione in scrittura si devono rispettare le informazioni in p0300.

Nota: Il valore di riferimento per p0326 è inversamente proporzionale all'induttanza di dispersione del motore (p0353, p0354, p0356).

p0358[0...n] Induttanza dispersione rotore motore/induttanza smorzat. asse d / L_L disp mot/LDd

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: C2(3), U, T	**Calcolato:** CALC_MOD_EQU	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** MDS, p0130	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: Motore	**Gruppo delle unità:** 15_1	**Selezione unità:** p0349
Non con tipo mot.: PEM, REL	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
0.00000 [mH]	1000.00000 [mH]	0.00000 [mH]

Descrizione: Impostazione dell'induttanza di dispersione di rotore / parte secondaria del motore.

Per i motori sincroni ad eccitazione esterna: Impostazione dell'induttanza dello smorzatore in direzione del rotore (asse d).

Il valore viene calcolato automaticamente con l'ausilio del modello motore (p0340 = 1, 2) o definito mediante identificazione motore (p1910) (non per motori sincroni ad eccitazione esterna).

Cautela: Se si seleziona un motore dell'elenco (p0301), questo parametro viene automaticamente predefinito ed è protetto in scrittura. Per togliere la protezione in scrittura si devono rispettare le informazioni in p0300.

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

Nota: Per i motori sincroni (p0300 = 2xx) questo parametro non è utilizzato.

VECTOR:

Se l'induttanza di dispersione del rotore (p0358) nei motori asincroni viene modificata al di fuori della messa in servizio (p0010 > 0), l'induttanza principale (p0360) viene automaticamente adattata alla nuova FEM (r0337). Dopodiché si consiglia di ripetere la misurazione della caratteristica di saturazione (p1960).

p0360[0...n] Induttanza principale motore/Induttanza princip. asse d saturata / Mot Lh/Lh d satur.

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: C2(3), U, T	**Calcolato:** CALC_MOD_EQU	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** MDS, p0130	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: Motore	**Gruppo delle unità:** 15_1	**Selezione unità:** p0349
Non con tipo mot.: PEM, REL	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min 0.00000 [mH]	**Max** 10000.00000 [mH]	**Impostazione di fabbrica** 0.00000 [mH]

Descrizione: Impostazione dell'induttanza principale del motore.

Per i motori sincroni ad eccitazione esterna: impostazione dell'induttanza principale saturata in direzione del rotore (asse d).

Il valore del parametro viene calcolato automaticamente con l'ausilio del modello motore (p0340 = 1, 2) o definito mediante identificazione motore (p1910) (non per motori sincroni ad eccitazione esterna).

Cautela: Se si seleziona un motore dell'elenco (p0301), questo parametro viene automaticamente predefinito ed è protetto in scrittura. Per togliere la protezione in scrittura si devono rispettare le informazioni in p0300.

Nota: Per i motori sincroni (p0300 = 2xx) questo parametro non è utilizzato.

r0370[0...n] Resistenza dello statore del motore a freddo / R stat. mot.freddo

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 4
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** MDS, p0130	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: Motore	**Gruppo delle unità:** 16_1	**Selezione unità:** p0349
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min - [Ohm]	**Max** - [Ohm]	**Impostazione di fabbrica** - [Ohm]

Descrizione: Visualizzazione della resistenza dello statore del motore alla temperatura ambiente (p0625).

Il valore non comprende la resistenza cavi.

Dipendenza: Vedi anche: p0625

r0373[0...n] Resistenza nominale dello statore del motore / R_statore mot nom.

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 4
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** MDS, p0130	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: Motore	**Gruppo delle unità:** 16_1	**Selezione unità:** p0349
Non con tipo mot.: PEM, REL, FEM	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min - [Ohm]	**Max** - [Ohm]	**Impostazione di fabbrica** - [Ohm]

Descrizione: Visualizzazione della resistenza nominale dello statore del motore alla temperatura nominale (somma di p0625 e p0627).

Dipendenza: Vedi anche: p0627

Nota: Per i motori sincroni (p0300 = 2xx) questo parametro non è utilizzato.

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

r0374[0...n] Resistenza rotore motore a freddo/Resistenza smorzatore asse d / R_L mot fredda/RDd

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 4
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** MDS, p0130	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: Motore	**Gruppo delle unità:** 16_1	**Selezione unità:** p0349
Non con tipo mot.: PEM, REL	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min - [Ohm]	**Max** - [Ohm]	**Impostazione di fabbrica** - [Ohm]

Descrizione: Visualizzazione della resistenza di rotore / parte secondaria del motore alla temperatura ambiente p0625.

Per i motori sincroni ad eccitazione esterna: Visualizzazione della resistenza dello smorzatore in direzione del rotore (asse d).

Dipendenza: Vedi anche: p0625

Nota: Per i motori sincroni (p0300 = 2xx) questo parametro non è utilizzato.

r0376[0...n] Resistenza nominale del rotore del motore / R_rotore mot. nom.

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 4
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** MDS, p0130	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: Motore	**Gruppo delle unità:** 16_1	**Selezione unità:** p0349
Non con tipo mot.: PEM, REL, FEM	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min - [Ohm]	**Max** - [Ohm]	**Impostazione di fabbrica** - [Ohm]

Descrizione: Visualizzazione della resistenza nominale di rotore / parte secondaria del motore alla temperatura nominale (somma di p0625 e p0628).

Dipendenza: Vedi anche: p0628

Nota: Per i motori sincroni (p0300 = 2xx) questo parametro non è utilizzato.

r0377[0...n] Induttanza di dispersione motore totale / Disp.tot.L mot

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 4
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** MDS, p0130	**Schema logico:** 6640
Gruppo Par.: Motore	**Gruppo delle unità:** 15_1	**Selezione unità:** p0349
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min - [mH]	**Max** - [mH]	**Impostazione di fabbrica** - [mH]

Descrizione: Macchina asincrona:

Visualizzazione dell'induttanza di dispersione dello statore del motore inclusa l'induttanza addizionale (p0353).

Macchina sincrona:

Visualizzazione dell'induttanza trasversale dello statore del motore inclusa l'induttanza addizionale (p0353).

r0382[0...n] Induttanza principale motore trasformata/Lh asse d saturata / Mot L_H tr/Lhd tot

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 4
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** MDS, p0130	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: Motore	**Gruppo delle unità:** 15_1	**Selezione unità:** p0349
Non con tipo mot.: PEM, REL	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min - [mH]	**Max** - [mH]	**Impostazione di fabbrica** - [mH]

Descrizione: Visualizzazione dell'induttanza principale del motore.

Per i motori sincroni ad eccitazione esterna: Visualizzazione dell'induttanza principale saturata in direzione del rotore (asse d).

Nota: Per i motori sincroni (p0300 = 2xx) questo parametro non è utilizzato.

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

r0384[0...n] Costante tempo rotore motore/costante tempo smorzatore asse d / Mot T_rotore/T_Dd

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 4
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** MDS, p0130	**Schema logico:** 6722
Gruppo Par.: Motore	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: PEM, REL	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
- [ms]	- [ms]	- [ms]

Descrizione: Visualizzazione della costante di tempo del rotore.

Per i motori sincroni ad eccitazione esterna: Visualizzazione della costante di tempo dello smorzatore in direzione del rotore (asse d).

Nota: Per i motori sincroni questo parametro non è utilizzato.

Il valore si calcola facendo la somma delle induttanze del rotore (p0358, p0360) diviso la resistenza di rotore/smorzatore (p0354). L'adattamento termico della resistenza del rotore in caso di macchine asincrone non viene considerato.

r0386[0...n] Costante di tempo di dispersione dello statore del motore / Disp.stat.T mot

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 4
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** MDS, p0130	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: Motore	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
- [ms]	- [ms]	- [ms]

Descrizione: Visualizzazione della costante di tempo di dispersione dello statore.

Nota: Il valore viene calcolato dalla somma di tutte le induttanze di dispersione (p0233*, p0353, p0356, p0358) divisa per la somma di tutte le resistenze del motore (p0350, p0352, p0354). L'adattamento termico delle resistenze non viene considerato.

* Valido solo per VECTOR (r0107).

p0391[0...n] Adattamento regolatore di corrente, punto di intervento KP / P.to adat. I KP

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: C2(3), U, T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** MDS, p0130	**Schema logico:** 5714
Gruppo Par.: Motore	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: REL	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
0.00 [Aeff]	6000.00 [Aeff]	0.00 [Aeff]

Descrizione: Impostazione del punto di intervento dell'adattamento del regolatore di corrente dipendente dalla corrente in cui è attiva l'amplificazione p1715.

Dipendenza: Vedi anche: p0392, p0393, p1402, p1715

Cautela: Se si seleziona un motore dell'elenco (p0301), questo parametro viene automaticamente predefinito ed è protetto in scrittura. Per togliere la protezione in scrittura si devono rispettare le informazioni in p0300.

Nota: Con p0393 = 100 % o con p1402.2 = 0 si disattiva l'adattamento del regolatore di corrente e p1715 è attivo nell'intero intervallo.

p0392[0...n] Adattam. regolatore di corrente, punto di intervento KP adattato / P.to adat. I KP ad

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: C2(3), U, T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** MDS, p0130	**Schema logico:** 5714
Gruppo Par.: Motore	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: REL	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
0.00 [Aeff]	6000.00 [Aeff]	0.00 [Aeff]

Descrizione: Impostazione del punto di intervento dell'adattamento del regolatore di corrente dipendente dalla corrente in cui è attiva l'amplificazione adattata p1715 x p0393.

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

Dipendenza: Vedi anche: p0391, p0393, p1402, p1715

Cautela: Se si seleziona un motore dell'elenco (p0301), questo parametro viene automaticamente predefinito ed è protetto in scrittura. Per togliere la protezione in scrittura si devono rispettare le informazioni in p0300.

Nota: Con p0393 = 100 % o con p1402.2 = 0 si disattiva l'adattamento del regolatore di corrente e p1715 è attivo nell'intero intervallo.

p0393[0...n] Adattamento del regolatore di corrente, guadagno P, adattamento / I_adatt Kp adatt.

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN	**Modificabile:** C2(3), U, T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
	Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** MDS, p0130	**Schema logico:** 5714
	Gruppo Par.: Motore	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
	Non con tipo mot.: REL	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
	Min 0.00 [%]	**Max** 1000.00 [%]	**Impostazione di fabbrica** 100.00 [%]

Descrizione: Impostazione del fattore per il guadagno P del regolatore di corrente nell'intervallo di adattamento (corrente > p0392).

Il valore è riferito a p1715.

Dipendenza: Vedi anche: p0391, p0392, p1402, p1715

Cautela: Se si seleziona un motore dell'elenco (p0301), questo parametro viene automaticamente predefinito ed è protetto in scrittura. Per togliere la protezione in scrittura si devono rispettare le informazioni in p0300.

Nota: Con p0393 = 100 % o con p1402.2 = 0 si disattiva l'adattamento del regolatore di corrente e p1715 è attivo nell'intero intervallo.

r0395[0...n] Resistenza statore attuale / Statore R att

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN	**Modificabile:** -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
	Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** MDS, p0130	**Schema logico:** 6300, 6730, 6731, 6732
	Gruppo Par.: Motore	**Gruppo delle unità:** 16_1	**Selezione unità:** p0349
	Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
	Min - [Ohm]	**Max** - [Ohm]	**Impostazione di fabbrica** - [Ohm]

Descrizione: Visualizzazione della resistenza attuale dello statore (valore di fase).

Il valore del parametro include anche la resistenza dei cavi indipendente dalla temperatura.

Dipendenza: Nei motori asincrono il parametro dipende anche dal modello termico del motore.

Vedi anche: p0350, p0352, p0620

Nota: Viene considerata solo la resistenza dello statore del set di dati motore attivo con la temperatura dello statore del modello termico.

r0396[0...n] Resistenza rotore attuale / Rotore R att

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN	**Modificabile:** -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
	Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** MDS, p0130	**Schema logico:** 6730
	Gruppo Par.: Motore	**Gruppo delle unità:** 16_1	**Selezione unità:** p0349
	Non con tipo mot.: PEM, REL, FEM	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
	Min - [Ohm]	**Max** - [Ohm]	**Impostazione di fabbrica** - [Ohm]

Descrizione: Visualizzazione della resistenza attuale di rotore / parte secondaria (valore di fase).

Il parametro viene influenzato dal modello termico del motore.

Dipendenza: Vedi anche: p0354, p0620

Nota: Viene considerata solo la resistenza del rotore del set di dati motore attivo con la temperatura del rotore del modello termico.

Questo parametro non è utilizzato per i motori sincroni (p0300 = 2xx).

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

p0400[0...n] Selezione del tipo di encoder / Selez. tipo_encod

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN	**Modificabile:** C2(1, 4)	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 1
	Tipo di dati: Integer16	**Indice dinamico:** EDS, p0140	**Schema logico:** 1580, 4704
	Gruppo Par.: Encoder	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
	Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
	Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
	0	10100	0

Descrizione: Selezione dell'encoder dall'elenco dei tipi di encoder supportati.

Valore:

0: Nessun encoder
202: Encoder DRIVE-CLiQ AS20, Singleturn
204: Encoder DRIVE-CLiQ AM20, Multiturn 4096
242: Encoder DRIVE-CLiQ AS24, Singleturn
244: Encoder DRIVE-CLiQ AM24, Multiturn 4096
1001: Resolver 1-Speed
1002: Resolver 2-Speed
1003: Resolver 3-Speed
1004: Resolver 4-Speed
2001: 2048, 1 Vpp, A/B C/D R
2002: 2048, 1 Vpp, A/B R
2003: 256, 1 Vpp, A/B R
2004: 400, 1 Vpp, A/B R
2005: 512, 1 Vpp, A/B R
2006: 192, 1 Vpp, A/B R
2007: 480, 1 Vpp, A/B R
2008: 800, 1 Vpp, A/B R
2010: 18000, 1 Vpp, A/B R a distanza codificata
2051: 2048, 1 Vpp, A/B, EnDat, Multiturn 4096
2052: 32, 1 Vpp, A/B, EnDat, Multiturn 4096
2053: 512, 1 Vpp, A/B, EnDat, Multiturn 4096
2054: 16, 1 Vpp, A/B, EnDat, Multiturn 4096
2055: 2048, 1 Vpp, A/B, EnDat, Singleturn
2081: 2048, 1 Vpp, A/B, SSI, Singleturn
2082: 2048, 1 Vpp, A/B, SSI, Multiturn 4096
2083: 2048, 1 Vpp, A/B, SSI, Singleturn, bit errore
2084: 2048, 1 Vpp, A/B, SSI, Multiturn 4096, bit errore
3001: 1024 HTL A/B R
3002: 1024 TTL A/B R
3003: 2048 HTL A/B R
3005: 1024 HTL A/B
3006: 1024 TTL A/B
3007: 2048 HTL A/B
3008: 2048 TTL A/B
3009: 1024 HTL A/B unipolare
3011: 2048 HTL A/B unipolare
3020: 2048 TTL A/B R, con Sense
3081: SSI, Singleturn, 24 V
3082: SSI, Multiturn 4096, 24 V
3090: 4096, HTL, A/B, SSI, Singleturn
9000: Encoder incrementale angolare s_rif
9001: Encoder incrementale angolare n_rif
9999: Definito da utente
10000: Identifica encoder
10050: Encoder con interfaccia EnDat identificato
10051: Encoder DRIVE-CLiQ identificato
10100: Identifica encoder (in attesa)

Cautela: Un tipo di encoder con p0400 < 9000 descrive gli encoder per i quali è disponibile una lista parametri. Se si seleziona un encoder della lista (p0400 < 9000) non si possono modificare i parametri della lista parametri dell'encoder (protezione in scrittura). Per rimuovere la protezione in scrittura si deve impostare il tipo di encoder su encoder di terze parti (p0400 = 9999).

Attenzione: L'elenco dei codici motore/codici encoder si può eventualmente trovare in appendice al Manuale delle liste.

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

Nota: Con p0400 = 10000 o 10100 è possibile identificare l'encoder collegato. Ciò presuppone un supporto da parte dell'encoder ed è possibile nei seguenti casi: motore con DRIVE-CLiQ, encoder con interfaccia EnDat, encoder DRIVE-CLiQ.

I dati dell'encoder (ad esempio il numero di tacche, p0408) possono essere modificati solo con p0400 = 9999.

In caso di utilizzo di un encoder con traccia A/B e impulso zero, come standard non è impostata la sincronizzazione fine tramite tacca di zero. Se in un motore sincrono la sincronizzazione fine deve avvenire tramite la tacca di zero, procedere come segue:

- Impostare p0400 = 9999
- Impostare p0404.15 = 1

Presupposto:

Deve essere selezionata una sincronizzazione grossolana (ad es. identificazione posizione dei poli) e l'impulso zero dell'encoder deve essere regolato sulla posizione dei poli meccanicamente o elettronicamente (p0431).

Per p0400 = 10000 vale:

se l'identificazione non è possibile, viene impostato p0400 = 0.

Per p0400 = 10100 vale:

se l'identificazione non è possibile, resta impostato p0400 = 10100 fino a quando l'identificazione sarà possibile.

Per p0400 = 9000, 9001 vale:

- Per p0400 = 9000 e p0184 > 0 viene realizzata la seguente interconnessione BICO: CI: p2530 = CO: r2531
- Per p0400 = 9001 e p0184 > 0 viene realizzata la seguente interconnessione BICO: CI: p1155 = CO: r0061
- La protezione in scrittura per i parametri della lista viene rimossa.
- I parametri dell'encoder devono essere controllati ed eventualmente corretti.

p0401[0...n] Selezione tipo encoder OEM / Selez.tipo enc.OEM

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: C2(1, 4)	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 2
Tipo di dati: Integer16	**Indice dinamico:** EDS, p0140	**Schema logico:** 1580, 4704
Gruppo Par.: Encoder	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
0	32767	0

Descrizione: Selezione dell'encoder dall'elenco dei tipi di encoder supportati da OEM.

Nota: Con p0400 = 10000 è possibile identificare l'encoder collegato. Ciò presuppone un supporto da parte dell'encoder ed è possibile nei seguenti casi: motore con DRIVE-CLiQ, encoder con interfaccia EnDat.

se l'identificazione non è possibile, viene impostato p0400 = 0.

I dati dell'encoder (ad esempio il numero di tacche, p0408) possono essere modificati solo con p0400 = 9999.

Con p0400 = 20000 è possibile selezionare il tipo di encoder mediante p0401 dalla lista degli encoder OEM.

p0404[0...n] Configurazione encoder attiva / Config_enc attiva

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: C2(4)	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: Unsigned32	**Indice dinamico:** EDS, p0140	**Schema logico:** 4010, 4704
Gruppo Par.: Encoder	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
-	-	0000 0000 0000 0000 0000 0000 0000 0000 bin

Descrizione: Impostazioni delle proprietà di base dell'encoder.

Campo di bit:

Bit	Nome del segnale	Segnale 1	Segnale 0	FP
00	Encoder lineare	Sì	No	-
01	Encoder assoluto	Sì	No	-
02	Encoder multiturn	Sì	No	-
03	Traccia A/B rett.	Sì	No	-
04	Traccia A/B seno	Sì	No	-
05	Traccia C/D	Sì	No	-
06	Sensore Hall	Sì	No	-
08	Encoder EnDat	Sì	No	-
09	Encoder SSI	Sì	No	-

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

10	Encoder DRIVE-CLiQ	Sì	No	-
11	Encoder digitale	Sì	No	-
12	Tacca di zero equidistante	Sì	No	-
13	Tacca di zero irregolare	Sì	No	-
14	Tacca di zero codificata in base alla distanza	Sì	No	-
15	Commutazione con tacca di zero (non ASM)	Sì	No	-
16	Accelerazione	Sì	No	-
17	Traccia A/B analog	Sì	No	-
20	Liv. tensione 5 V	Sì	No	-
21	Liv. tensione 24 V	Sì	No	-
22	Remote Sense (solo SMC30)	Sì	No	-
23	Eccit. resolver	Sì	No	-

Cautela: Per gli encoder della lista encoder (p0400) questo parametro viene impostato automaticamente.

Se si seleziona un encoder dell'elenco, questo parametro non può essere modificato (protezione in scrittura). Per togliere la protezione in scrittura si devono rispettare le informazioni in p0400.

Attenzione: L'uso di un encoder SSI (bit 9 = 1) come encoder motore per i motori sincroni ad eccitazione permanente è ammesso solo in combinazione con una traccia A/B aggiuntiva (bit 3 = 1 o bit 4 = 1).

Nota: TZ: Tacca di zero

SMC: Sensor Module Cabinet

Se non è stato scelto un metodo per determinare l'informazione di commutazione (ad es. traccia C/D, sensore Hall) e il numero di tacche dell'encoder è un multiplo intero del numero di coppie di poli, vale:

la traccia A/B viene assunta come tarata sulla posizione del magnete del motore.

Per bit 01, 02 (encoder assoluto, encoder multiturn):

Questi bit possono essere selezionati solo con encoder EnDat, SSI o DRIVE-CLiQ.

Per bit 10 (encoder DRIVE-CLiQ):

Questo bit viene utilizzato solo per gli encoder DRIVE-CLiQ ad alto grado di integrazione che forniscono i dati direttamente in formato DRIVE-CLiQ senza effettuarne la conversione. Il bit non viene quindi impostato negli encoder DRIVE-CLiQ della prima generazione.

Per bit 12 (tacca di zero equidistante):

Le tacche di zero si trovano a intervalli regolari (ad es. encoder rotativo con 1 tacca di zero per giro o encoder lineare con distanza tacca di zero costante) .

Il bit attiva la sorveglianza della distanza della tacca di zero (p0424/p0425, lineare/rotatorio) oppure attiva la sorveglianza della tacca di zero nell'encoder lineare con 1 tacca di zero e p0424 = 0.

Per bit 13 (tacca di zero irregolare):

Le tacche di zero si trovano a intervalli irregolari (es.: scala lineare con 1 tacca di zero nel campo di movimento). Non vi è alcuna sorveglianza della distanza tra le tacche di zero.

Per bit 14 (tacca di zero codificata in base alla distanza):

La distanza tra due o più tacche di zero consecutive consente di calcolare la posizione assoluta.

Per bit 15 (commutazione con tacca di zero):

Vale solo per motori sincroni.

La funzione può essere deselezionata in modo sovraordinato tramite p0430.23.

Per le tacche di zero codificate in base alla distanza, vale:

La sequenza di fasi della traccia C/D (se presente) deve essere uguale alla sequenza di fasi dell'encoder (traccia A/B).

La sequenza di fasi del segnale Hall (se presente) deve essere identica alla sequenza di fasi del motore. Inoltre, la posizione del sensore Hall deve essere regolata meccanicamente sulla forza elettromotrice del motore.

La sincronizzazione fine inizia solo dopo il superamento di due tacche di zero.

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

p0405[0...n] Encoder rettangolare traccia A/B / Enc. rettang. A/B

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: C2(4)	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: Unsigned32	**Indice dinamico:** EDS, p0140	**Schema logico:** 4704
Gruppo Par.: Encoder	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
-	-	0000 1111 bin

Descrizione: Impostazioni per la traccia A/B per un encoder con segnale rettangolare.

In questo caso anche p0404.3 deve essere = 1.

Campo di bit:

Bit	Nome del segnale	Segnale 1	Segnale 0	FP
00	Segnale	Bipolare	Unipolare	-
01	Livello	TTL	HTL	-
02	Controllo traccia	A/B <> -A/B	Nessuno	-
03	Impulso zero	Come traccia A/B	24 V unipolare	-
04	Soglia di commutazione	Alto	Basso	-
05	Impulso/direzione	Attivo	Inattivo	-

Cautela: Per gli encoder della lista encoder (p0400) questo parametro viene impostato automaticamente. Se si seleziona un encoder dell'elenco, questo parametro non può essere modificato (protezione in scrittura). Per togliere la protezione in scrittura si devono rispettare le informazioni in p0400.

Nota: Per bit 02:

con la funzione attivata è possibile disattivare la sorveglianza della traccia impostando p0437.26.

Per bit 05:

con la funzione attivata è possibile preimpostare un valore di riferimento della frequenza e una direzione tramite un'interfaccia encoder per lo spostamento.

p0408[0...n] Encoder rotativo, numero di tacche / Tacche enc. rot.

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: C2(4)	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: Unsigned32	**Indice dinamico:** EDS, p0140	**Schema logico:** 4010, 4704
Gruppo Par.: Encoder	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
0	16777215	2048

Descrizione: Impostazione di incrementi in un encoder rotativo.

Cautela: Per gli encoder della lista encoder (p0400) questo parametro viene impostato automaticamente. Se si seleziona un encoder dell'elenco, questo parametro non può essere modificato (protezione in scrittura). Per togliere la protezione in scrittura si devono rispettare le informazioni in p0400.

Nota: Nel caso di un resolver, immettere qui il numero delle coppie di poli.

Il valore minimo consentito è pari a 1 incremento.

p0410[0...n] Encoder, inversione valore attuale / Val.att.inv.enc.

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: C2(4)	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: Unsigned16	**Indice dinamico:** EDS, p0140	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: Encoder	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
-	-	0000 bin

Descrizione: Impostazione per l'inversione dei valori attuali.

Campo di bit:

Bit	Nome del segnale	Segnale 1	Segnale 0	FP
00	Inversione del valore attuale del numero di giri	Sì	No	4710, 4715
01	Inversione del valore attuale di posizione	Sì	No	4704

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

Nota: L'inversione influenza i seguenti parametri:
Bit 00: r0061, r0063 (eccezione: regolazione senza encoder), r0094
Bit 01: r0482, r0483

p0414[0...n] Bit rilevanti del valore di posiz. gross. ridondante (rilevati) / Bit rilevanti

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: C2(4)	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: Unsigned16	**Indice dinamico:** EDS, p0140	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: Encoder	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
0	16	16

Descrizione: Impostazione del numero di bit rilevanti per il valore di posizione grossolana ridondante.

p0415[0...n] Bit più significativo sicuro posiz. gross. Gx_XIST1 (rilevato) / Gx_XIST1 MSB sic

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: C2(4)	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: Unsigned16	**Indice dinamico:** EDS, p0140	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: Encoder	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
0	31	14

Descrizione: Impostazione del numero di bit per il bit più significativo sicuro (MSB) della posizione grossolana Gx_XIST1.

Nota: MSB: Most Significant Bit (bit più significativo)

p0418[0...n] Risoluzione fine Gx_XIST1 (in bit) / Enc.prec.Gx_XIST1

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: C2(4)	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: Unsigned8	**Indice dinamico:** EDS, p0140	**Schema logico:** 4010, 4704
Gruppo Par.: Encoder	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
2	18	11

Descrizione: Impostazione della risoluzione fine in bit per i valori attuali di posizione incrementali.

Nota: Il parametro vale per i seguenti dati di processo:
- Gx_XIST1
- Gx_XIST2 in caso di marcatura di riferimento o misura al volo

La risoluzione fine indica le parti frazionali tra le tacche dell'encoder. In base al principio di misura fisico una tacca dell'encoder può essere suddivisa in diverse parti frazionali (ad es. encoder rettangolare: 2 bit = risoluzione 4, encoder seno/coseno: valore tipico 11 bit = risoluzione 2048).

Nell'impostazione di fabbrica, con un encoder rettangolare i bit più bassi contengono il valore zero, cioè non forniscono alcuna informazione utile.

Nei sistemi di misura particolarmente sofisticati è necessario aumentare la risoluzione fine in base alla precisione disponibile.

p0419[0...n] Risoluzione fine, valore assoluto Gx_XIST2 (in bit) / Enc.prec.Gx_XIST2

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: C2(4)	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: Unsigned8	**Indice dinamico:** EDS, p0140	**Schema logico:** 4704, 4710
Gruppo Par.: Encoder	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
2	18	9

Descrizione: Impostazione della risoluzione fine in bit per i valori attuali di posizione assoluti.

Dipendenza: Vedi anche: p0418

Nota: Il parametro è valido per il dato di processo Gx_XIST2 per la lettura del valore assoluto.

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

p0421[0...n] Encoder assoluto rotativo, risoluzione multigiro / Enc. multi. ass.

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: C2(4)	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: Unsigned16	**Indice dinamico:** EDS, p0140	**Schema logico:** 4704
Gruppo Par.: Encoder	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
0	65535	4096

Descrizione: Impostazione del numero di giri risolvibili in un encoder rotativo assoluto.

Cautela: Per gli encoder della lista encoder (p0400) questo parametro viene impostato automaticamente. Se si seleziona un encoder dell'elenco, questo parametro non può essere modificato (protezione in scrittura). Per togliere la protezione in scrittura si devono rispettare le informazioni in p0400.

p0423[0...n] Encoder assoluto rotativo, risoluzione a giro singolo / Enc. ass. singlet.

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: C2(4)	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: Unsigned32	**Indice dinamico:** EDS, p0140	**Schema logico:** 4704
Gruppo Par.: Encoder	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
0	1073741823	8192

Descrizione: Impostazione del numero degli incrementi di misura per giro per un encoder rotativo assoluto. La risoluzione si riferisce alla posizione assoluta.

Cautela: Per gli encoder della lista encoder (p0400) questo parametro viene impostato automaticamente. Se si seleziona un encoder dell'elenco, questo parametro non può essere modificato (protezione in scrittura). Per togliere la protezione in scrittura si devono rispettare le informazioni in p0400.

p0425[0...n] Encoder rotativo, distanza tacche di zero / Dist.TZ rossa enc.

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: C2(4)	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: Unsigned32	**Indice dinamico:** EDS, p0140	**Schema logico:** 4704, 8570
Gruppo Par.: Encoder	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
0	16777215	2048

Descrizione: Impostazione della distanza tra due tacche di zero per un encoder rotativo. Questa informazione viene impiegata per la sorveglianza tacca di zero.

Cautela: Per gli encoder della lista encoder (p0400) questo parametro viene impostato automaticamente. Se si seleziona un encoder dell'elenco, questo parametro non può essere modificato (protezione in scrittura). Per togliere la protezione in scrittura si devono rispettare le informazioni in p0400.

Nota: Per le tacche di zero codificate in base alla distanza, si intende qui la distanza di base.

p0426[0...n] Distanza differenziale tacca di zero encoder / D.diff TZ encoder

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: C2(4)	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: Unsigned16	**Indice dinamico:** EDS, p0140	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: Encoder	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
1	65535	1

Descrizione: Impostazione della distanza differenziale per le tacche di zero codificate in base alla distanza [periodi del segnale].

Il valore corrisponde all'ampiezza del salto delle varie tacche di zero presenti.

Cautela: Per gli encoder della lista encoder (p0400) questo parametro viene impostato automaticamente. Se si seleziona un encoder dell'elenco, questo parametro non può essere modificato (protezione in scrittura). Per togliere la protezione in scrittura si devono rispettare le informazioni in p0400.

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

p0427[0...n] Baudrate encoder SSI / Baud encoder SSI

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: C2(4)	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** EDS, p0140	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: Encoder	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
0 [kHz]	65535 [kHz]	100 [kHz]

Descrizione: Impostazione della velocità di trasmissione per l'encoder SSI.

Cautela: Per gli encoder della lista encoder (p0400) questo parametro viene impostato automaticamente. Se si seleziona un encoder dell'elenco, questo parametro non può essere modificato (protezione in scrittura). Per togliere la protezione in scrittura si devono rispettare le informazioni in p0400.

Nota: SSI: Synchronous Serial Interface (interfaccia seriale sincrona)

p0428[0...n] Encoder SSI tempo monoflop / Enc SSI t_monoflop

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: C2(4)	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: Unsigned16	**Indice dinamico:** EDS, p0140	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: Encoder	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
0 [µs]	65535 [µs]	30 [µs]

Descrizione: Impostazione del tempo di attesa minimo tra due trasmissioni del valore assoluto per un encoder SSI.

Cautela: Per gli encoder della lista encoder (p0400) questo parametro viene impostato automaticamente. Se si seleziona un encoder dell'elenco, questo parametro non può essere modificato (protezione in scrittura). Per togliere la protezione in scrittura si devono rispettare le informazioni in p0400.

p0429[0...n] Configurazione encoder SSI / Config encoder SSI

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: C2(4)	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: Unsigned16	**Indice dinamico:** EDS, p0140	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: Encoder	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
-	-	0000 0000 bin

Descrizione: Impostazione della configurazione per l'encoder SSI.

Campo di bit:

Bit	Nome del segnale	Segnale 1	Segnale 0	FP
00	Codice trasmiss.	Codice binario	Codice Gray	-
02	Valore assoluto trasmesso due volte	Sì	No	-
06	Linea dati durante il tempo monoflop	Livello High	Livello Low	-

Cautela: Per gli encoder della lista encoder (p0400) questo parametro viene impostato automaticamente. Se si seleziona un encoder dell'elenco, questo parametro non può essere modificato (protezione in scrittura). Per togliere la protezione in scrittura si devono rispettare le informazioni in p0400.

Nota: Per bit 06:

Il livello di riposo della linea dati corrisponde al livello impostato invertito.

p0430[0...n] Configurazione Sensor Module / Configurazione SM

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: C2(4)	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: Unsigned32	**Indice dinamico:** EDS, p0140	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: Encoder	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
-	-	1110 0000 0000 1000 0000 0000 0000 0000 bin

Descrizione: Impostazione della configurazione del Sensor Module.

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

Campo di bit:

Bit	Nome del segnale	Segnale 1	Segnale 0	FP
17	Burst-Oversampling	Sì	No	-
18	Oversampling continuo (riservato)	Sì	No	-
19	Rilevamento valore attuale di posizione Safety	Sì	No	-
20	Modalità di calcolo del numero di giri (solo SMC30)	Diff. incremento	Misura t_fronte	-
21	Tolleranza tacca di zero	Sì	No	-
22	Adatt. pos. rotore	Sì	No	-
23	Deselezione della commutazione con tacca di zero	Sì	No	-
24	Commutazione con tacca di zero selezionata	Sì	No	-
25	Disinserzione alimentazione di tensione con encoder in sosta	Sì	No	-
27	Estrapolazione dei valori di posizione	Sì	No	-
28	Correzione cubica	Sì	No	-
29	Correzione fase	Sì	No	-
30	Correzione ampiezza	Sì	No	-
31	Correzione offset	Sì	No	-

Attenzione: Una configurazione a bit è possibile solo se è presente anche la relativa proprietà in r0458.

Nota: Per il bit 17 (Burst-Oversampling):

- Con bit = 1 si inserisce il Burst Oversampling.

Per il bit 18 (Oversampling continuo):

- Con bit = 1 si inserisce l'Oversampling continuo.

Per il bit 19 (rilevamento del valore attuale Safety):

- Con bit = 1 il valore attuale di posizione Safety viene trasferito nel telegramma ciclico.

Per il bit 20 (modalità di calcolo del numero di giri):

- Con bit = 1 il calcolo del numero di giri avviene mediante differenza degli incrementi senza estrapolazione.
- Con bit = 0 il calcolo del numero di giri avviene tramite misurazione del tempo del fronte con estrapolazione. In questa modalità ha effetto il parametro p0453.

Per il bit 21 (tolleranza della tacca di zero):

- Con bit = 1 viene tollerata una singola distanza tra tacche di zero errata. In caso di guasto non compare l'anomalia F3x100/F3x101, bensì l'avviso A3x400/A3x401.

Per il bit 22 (adattamento posizione rotore):

- Con bit = 1 avviene una correzione automatica della posizione del rotore. La velocità di correzione è di +/- 1/4 di incremento dell'encoder per distanza tra tacche di zero.

Per il bit 23 (deselezione della commutazione con tacca di zero):

- Il bit va impostato solo in caso di encoder non tarati.

Per il bit 24 (commutazione con tacca di zero selezionata):

- Con bit = 1 la posizione di commutazione viene corretta tramite la tacca di zero selezionata.

Per il bit 25 (disinserzione dell'alimentazione di tensione dell'encoder nella sosta):

- Con bit = 1 viene disinserita l'alimentazione di tensione dell'encoder nella sosta (0 V).
- Con bit = 0 l'alimentazione di tensione dell'encoder nella sosta non viene disinserita ma ridotta da 24 V a 5 V.

Per il bit 27 (estrapolazione dei valori di posizione):

- Con bit = 1 si inserisce l'estrapolazione dei valori di posizione.

Per il bit 28 (correzione cubica):

- Con bit = 1 si inserisce la correzione cubica per la traccia A/B seno.

Per il bit 29 (correzione di fase):

- Con bit = 1 si inserisce la correzione di fase per la traccia A/B seno.

Per il bit 30 (correzione dell'ampiezza):

- Con bit = 1 si inserisce la correzione di ampiezza per la traccia A/B seno.

Per il bit 31 (correzione dell'offset):

- Con bit = 1 si inserisce la correzione dell'offset per la traccia A/B seno.

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

p0431[0...n] Offset angolo di commutazione / Offset ang_com

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: C2(4)	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** EDS, p0140	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: Encoder	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
-180.00 [°]	180.00 [°]	0.00 [°]

Descrizione: Impostazione dell'offset dell'angolo di commutazione.

Dipendenza: Il valore viene considerato in r0094.

Vedi anche: r0094, r1778

Cautela: Per l'aggiornamento del firmware dalla versione V2.3 alla V2.4 o superiore il valore deve essere ridotto di 60 ° se sono soddisfatte tutte le condizioni seguenti:

- Il motore è un motore sincrono (p0300 = 2, 2xx, 4, 4xx).
- L'encoder è un resolver (p0404.23 = 1).
- Il valore attuale del numero di giri è invertito (p0410.0 = 1).

Attenzione: L'offset dell'angolo di commutazione non può essere generalmente applicato da altri sistemi di azionamento. Per SIMODRIVE 611 digital e SIMODRIVE 611 universal l'offset rilevato differisce da SINAMICS nel segno (p0431 (SINAMICS) = -p1016 (SIMODRIVE)).

Nota: Offset dell'angolo di commutazione: differenza angolare tra posizione elettrica dell'encoder e posizione del flusso.

Per p0404.5 = 1 (traccia C/D) vale:

L'offset dell'angolo in p0431 agisce su traccia A/B, tacca di zero e traccia C/D.

Per p0404.6 = 1 (sensore Hall) vale:

L'offset dell'angolo in p0431 agisce su traccia A/B e tacca di zero.

p0432[0...n] Giri encoder fattore di riduzione / Giri enc. fatt.rid

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: C2(4)	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: Integer16	**Indice dinamico:** EDS, p0140	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: Encoder	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
1	10000	1

Descrizione: Impostazione dei giri dell'encoder per il fattore di riduzione della valutazione encoder.

Il fattore di riduzione indica il rapporto tra albero encoder e albero motore (in caso di encoder motore) oppure tra albero encoder e carico.

Dipendenza: Questo parametro è impostabile solo per p0402 = 9999.

Vedi anche: p0410, p0433

Nota: Fattori di riduzione negativi devono essere realizzati con p0410

p0433[0...n] Giri motore/carico fattore di riduzione / Giri mot. fatt.rid

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: C2(4)	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: Integer16	**Indice dinamico:** EDS, p0140	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: Encoder	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
1	10000	1

Descrizione: Impostazione dei giri di motore o carico per il fattore di riduzione della valutazione encoder.

Il fattore di riduzione indica il rapporto tra albero encoder e albero motore (in caso di encoder motore) oppure tra albero encoder e carico.

Dipendenza: Questo parametro è impostabile solo per p0402 = 9999.

Vedi anche: p0410, p0432

Nota: Fattori di riduzione negativi devono essere realizzati con p0410

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

p0434[0...n] Bit di errore encoder SSI / Bit err. enc. SSI

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: C2(4)	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: Unsigned16	**Indice dinamico:** EDS, p0140	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: Encoder	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
0	65535	0

Descrizione: Impostazione della posizione e del livello del bit di errore nel protocollo SSI.

Attenzione: Il bit può essere posizionato solo prima (p0446) o dopo (p0448) il valore assoluto nel protocollo SSI.

Nota: Valore = dcba
ba: Posizione del bit di errore nel protocollo (0 ... 63).
c: Livello (0: livello Low, 1: livello High).
d: Stato dell'analisi (0: Off, 1: On con 1 bit d'errore, 2: On con 2 bit d'errore ... 9: On con 9 bit d'errore).
Se vi sono più bit d'errore:
- Viene occupata la posizione indicata in ba e successivamente gli altri bit.
- Il livello impostato in c vale per tutti gli altri bit d'errore.
Esempio:
p0434 = 1013
--> L'analisi è attivata e il bit di errore è in posizione 13 con livello Low.
p0434 = 1113
--> L'analisi è attivata e il bit di errore è in posizione 13 con livello High.

p0435[0...n] Bit di avviso encoder SSI / Bit avviso enc SSI

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: C2(4)	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: Unsigned16	**Indice dinamico:** EDS, p0140	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: Encoder	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
0	65535	0

Descrizione: Impostazione della posizione e del livello del bit di avviso nel protocollo SSI.

Attenzione: Il bit può essere posizionato solo prima (p0446) o dopo (p0448) il valore assoluto nel protocollo SSI.

Nota: Valore = dcba
ba: Posizione del bit di avviso nel protocollo (0 ... 63).
c: Livello (0: livello Low, 1: livello High).
d: Stato dell'analisi (0: off, 1: on).
Esempio:
p0435 = 1014
--> L'analisi è attivata e il bit di avviso è in posizione 14 con livello Low.
p0435 = 1114
--> L'analisi è attivata e il bit di avviso è in posizione 14 con livello High.

p0436[0...n] Bit di parità encoder SSI / Bit parità enc SSI

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: C2(4)	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: Unsigned16	**Indice dinamico:** EDS, p0140	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: Encoder	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
0	65535	0

Descrizione: Impostazione della posizione e della parità del bit di parità nel protocollo SSI.

Attenzione: Il bit può essere posizionato solo prima (p0446) o dopo (p0448) il valore assoluto nel protocollo SSI.

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

Nota: Valore = dcba
ba: Posizione del bit di parità nel protocollo (0 ... 63).
c: Parità (0: pari, 1: dispari).
d: Stato dell'analisi (0: off, 1: on).
Esempio:
p0436 = 1015
--> L'analisi è attivata e il bit di parità è in posizione 15 con parità pari.
p0436 = 1115
--> L'analisi è attivata e il bit di parità è in posizione 15 con parità dispari.

p0437[0...n] Configurazione estesa del Sensor Module / Config SM estesa

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: C2(4)	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: Unsigned32	**Indice dinamico:** EDS, p0140	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: Encoder	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
-	-	0011 0000 0000 0000 0000 1000 0000 0000 bin

Descrizione: Impostazione della configurazione estesa del Sensor Module.

Campo di bit:

Bit	Nome del segnale	Segnale 1	Segnale 0	FP
00	Datalogger	Sì	No	-
01	Riconoscimento del fronte della tacca di zero	Sì	No	-
02	Correzione del valore attuale di posizione XIST1	Sì	No	-
04	Rilevamento del fronte bit 0	Sì	No	-
05	Rilevamento del fronte bit 1	Sì	No	-
06	Congelamento valore attuale di velocità in caso di errore dn/dt	Sì	No	-
07	Accumulazione tacche encoder non corrette	Sì	No	-
11	Trattamento delle anomalie secondo PROFIdrive	Sì	No	-
12	Attivazione di messaggi aggiuntivi	Sì	No	-
26	Deselezione della sorveglianza della traccia	Sì	No	-
28	Sorveglianza encoder lineare EnDat increment./assol.	Sì	No	-
29	Inizializzazione encoder EnDat ad alta precisione	Sì	No	-
31	Sorveglianze di traccia analogiche unipolari	Sì	No	-

Dipendenza: Vedi anche: p0430, r0459

Nota: In caso di encoder non disponibile viene visualizzato il valore zero.

Per bit 00:

Con il datalogger attivato (Trace), in caso di errore i dati vengono registrati con indicazioni storiche precedenti e successive e salvati nel supporto di memoria non volatile. Questi dati sono a disposizione per l'analisi da parte di esperti.

Per bit 01:

Per bit = 0 l'analisi della tacca di zero avviene tramite una combinazione AND delle tracce A e B e della tacca di zero.

Per Bit = 1 l'analisi della tacca di zero avviene a seconda del rilevamento del senso di rotazione. Se il senso di rotazione è positivo viene considerato il fronte positivo della tacca di zero, mentre se il senso di rotazione è negativo viene considerato il fronte negativo della tacca di zero.

Per bit 02:

Con il bit impostato, in caso di scostamento inferiore alla finestra di tolleranza per la tacca di zero (p4681, p4682), avviene una correzione del numero di impulsi. In caso contrario viene emesso l'errore encoder F3x131.

Bit 04 e bit 05:

L'hardware attuale supporta solo un'analisi dei segnali unica o quadrupla.

Bit 5/4 = 0/0: analisi dei segnali per periodo quadrupla.

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

Bit 5/4 = 1/0: Impostazione non ammessa.

Bit 5/4 = 0/1: analisi dei segnali per periodo unica.

Bit 5/4 = 1/1: Impostazione non ammessa.

Per bit 06:

Con la funzione attivata, all'intervento della sorveglianza dn/dt il valore attuale di velocità viene congelato internamente per due clock del regolatore di corrente. La posizione del rotore continua a integrarsi. Alla scadenza di questo periodo, il valore attuale viene nuovamente abilitato.

Per bit 07:

Con bit impostato, sulla tacca di zero vengono sommate a p4688 le tacche encoder non corrette.

Per bit 11:

Con bit impostato, il Sensor Module verifica entro un tempo determinato se la causa dell'errore persiste. In questo modo il Sensor Module può passare autonomamente dallo stato di errore allo stato di funzionamento e fornire quindi valori attuali validi. Gli errori vengono visualizzati finché l'utente non li conferma.

Per bit 12:

Per una diagnostica errori estesa è possibile attivare messaggi d'errore supplementari.

Per bit 20:

Con il bit impostato, la larghezza di banda dei filtri analogici per SMx10 (resolver) e SMx20 (encoder SinCos) può essere impostata tramite p4660.

Per bit 26:

con il bit impostato viene disattivata la sorveglianza della traccia negli encoder rettangolari, anche se questa è stata selezionata in p0405.2.

Per bit 28:

Sorveglianza della differenza tra la posizione incrementale e la posizione assoluta negli encoder lineari.

Per bit 29:

Quando il bit è impostato, l'inizializzazione dell'encoder EnDat avviene al di sotto di un determinato numero di giri e quindi con elevata precisione. Se si richiede un'inizializzazione a un numero di giri superiore, viene emessa l'anomalia F31151, F32151 o F33151.

Per bit 31:

Con la sorveglianza attivata, i livelli dei singoli segnali di traccia e i rispettivi segnali di traccia invertiti vengono sorvegliati separatamente.

p0438[0...n] Tempo di filtro encoder rettangolare / T_filtro enc

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN	**Modificabile:** C2(4)	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
	Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** EDS, p0140	**Schema logico:** -
	Gruppo Par.: Encoder	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
	Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
	Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
	0.00 [µs]	100.00 [µs]	0.64 [µs]

Descrizione: Impostazione del tempo di filtro per l'encoder rettangolare.

L'hardware dell'encoder rettangolare supporta solo i seguenti valori:

0: nessun filtro

0.04 µs

0.64 µs

2.56 µs

10.24 µs

20.48 µs

Dipendenza: Vedi anche: r0452

Attenzione: Quando si imposta un tempo di filtro troppo grande, può accadere che i segnali di traccia A/B/R siano soppressi e che il sistema emetta messaggi in questo senso.

Nota: Il tempo di filtro corretto da impostare dipende dalla risoluzione e dal numero di giri max. dell'encoder con segnale rettangolare.

All'immissione di un valore non indicato, il tempo di filtro viene corretto automaticamente al valore successivo. In questo caso non viene emesso alcun errore.

Il tempo di filtro attivo viene visualizzato in r0452.

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

p0439[0...n] Tempo di accelerazione encoder / T_accel_encoder

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: C2(4)	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: Unsigned16	**Indice dinamico:** EDS, p0140	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: Encoder	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
0 [ms]	65535 [ms]	0 [ms]

Descrizione: Impostazione del tempo di accelerazione per l'encoder.

Allo scadere di questo tempo l'encoder fornisce segnali di traccia stabili.

Cautela: Per gli encoder della lista encoder (p0400) questo parametro viene impostato automaticamente. Se si seleziona un encoder dell'elenco, questo parametro non può essere modificato (protezione in scrittura). Per togliere la protezione in scrittura si devono rispettare le informazioni in p0400.

p0440[0...n] Copiare numero di serie dell'encoder / Enc.nr_ser. copia

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: C2(4)	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: Integer16	**Indice dinamico:** EDS, p0140	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: Encoder	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
0	1	0

Descrizione: Copia del numero di serie attuale dell'encoder appartenente a questo set di dati encoder (Encoder Data Set, EDS) secondo p0441 ... p0445.

Esempio:

Con p0440[0] = 1 viene copiato il numero di serie dell'encoder appartenente a EDS0 secondo p0441[0] ... p0445[0].

Valore:
0: Nessuna azione
1: Applica numero di serie

Dipendenza: Vedi anche: p0441, p0442, p0443, p0444, p0445, r0460, r0461, r0462, r0463, r0464, p1990

Nota: Negli encoder con numero di serie viene sorvegliata la sostituzione dell'encoder per richiedere la compensazione dell'angolo di commutazione negli encoder motore e la compensazione assoluta nei sistemi di misura diretti con informazioni sul valore assoluto. Con p0440 pu essere rilevato il numero di serie che può successivamente essere considerato per la sorveglianza.

In questi casi viene avviato automaticamente un processo di copia:

1.) Durante la messa in servizio di motori 1FT6, 1FK6, 1FK7.

2.) Durante la scrittura di p0431.

3.) Con p1990 = 1.

Al termine del processo di copia viene impostato automaticamente p0440 = 0.

Per applicare i valori copiati in modo permanente, occorre salvarli in modo non volatile (p0977).

p0441[0...n] Messa in servizio encoder numero di serie parte 1 / Enc.MIS nr_ser 1

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: C2(4)	**Calcolato:** CALC_MOD_ALL	**Livello di accesso:** 4
Tipo di dati: Unsigned32	**Indice dinamico:** EDS, p0140	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: Encoder	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
0000 hex	FFFF FFFF hex	0000 hex

Descrizione: Numero di serie parte 1 dell'encoder alla messa in servizio.

Dipendenza: Vedi anche: p0440, p0442, p0443, p0444, p0445, r0460, r0461, r0462, r0463, r0464

Vedi anche: F07414

Nota: In caso di encoder non disponibile viene visualizzato il valore zero.

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

p0442[0...n] Messa in servizio encoder numero di serie parte 2 / Enc.MIS nr_ser 2

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN	**Modificabile:** C2(4)	**Calcolato:** CALC_MOD_ALL	**Livello di accesso:** 4
	Tipo di dati: Unsigned32	**Indice dinamico:** EDS, p0140	**Schema logico:** -
	Gruppo Par.: Encoder	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
	Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
	Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
	0000 hex	FFFF FFFF hex	0000 hex

Descrizione: Numero di serie parte 2 dell'encoder alla messa in servizio.

Dipendenza: Vedi anche: p0440, p0441, p0443, p0444, p0445, r0460, r0461, r0462, r0463, r0464
Vedi anche: F07414

Nota: In caso di encoder non disponibile viene visualizzato il valore zero.

p0443[0...n] Messa in servizio encoder numero di serie parte 3 / Enc.MIS nr_ser 3

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN	**Modificabile:** C2(4)	**Calcolato:** CALC_MOD_ALL	**Livello di accesso:** 4
	Tipo di dati: Unsigned32	**Indice dinamico:** EDS, p0140	**Schema logico:** -
	Gruppo Par.: Encoder	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
	Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
	Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
	0000 hex	FFFF FFFF hex	0000 hex

Descrizione: Numero di serie parte 3 dell'encoder alla messa in servizio.

Dipendenza: Vedi anche: p0440, p0441, p0442, p0444, p0445, r0460, r0461, r0462, r0463, r0464
Vedi anche: F07414

Nota: In caso di encoder non disponibile viene visualizzato il valore zero.

p0444[0...n] Messa in servizio encoder numero di serie parte 4 / Enc.MIS nr_ser 4

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN	**Modificabile:** C2(4)	**Calcolato:** CALC_MOD_ALL	**Livello di accesso:** 4
	Tipo di dati: Unsigned32	**Indice dinamico:** EDS, p0140	**Schema logico:** -
	Gruppo Par.: Encoder	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
	Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
	Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
	0000 hex	FFFF FFFF hex	0000 hex

Descrizione: Numero di serie parte 4 dell'encoder alla messa in servizio.

Dipendenza: Vedi anche: p0440, p0441, p0442, p0443, p0445, r0460, r0461, r0462, r0463, r0464
Vedi anche: F07414

Nota: In caso di encoder non disponibile viene visualizzato il valore zero.

p0445[0...n] Messa in servizio encoder numero di serie parte 5 / Enc.MIS nr_ser 5

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN	**Modificabile:** C2(4)	**Calcolato:** CALC_MOD_ALL	**Livello di accesso:** 4
	Tipo di dati: Unsigned32	**Indice dinamico:** EDS, p0140	**Schema logico:** -
	Gruppo Par.: Encoder	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
	Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
	Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
	0000 hex	FFFF FFFF hex	0000 hex

Descrizione: Numero di serie parte 5 dell'encoder alla messa in servizio.

Dipendenza: Vedi anche: p0440, p0441, p0442, p0443, p0444, r0460, r0461, r0462, r0463, r0464
Vedi anche: F07414

Nota: In caso di encoder non disponibile viene visualizzato il valore zero.

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

p0446[0...n] Encoder SSI, numero di bit prima del valore assoluto / Enc SSI bit prima

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: C2(4)	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: Unsigned16	**Indice dinamico:** EDS, p0140	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: Encoder	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
0	65535	0

Descrizione: Impostazione del numero di bit prima del valore assoluto nel protocollo SSI.

Cautela: Per gli encoder della lista encoder (p0400) questo parametro viene impostato automaticamente. Se si seleziona un encoder dell'elenco, questo parametro non può essere modificato (protezione in scrittura). Per togliere la protezione in scrittura si devono rispettare le informazioni in p0400.

Nota: In questi bit si possono posizionare, ad esempio, bit di errore, di avviso o di parità.

p0447[0...n] Encoder SSI, numero di bit valore assoluto / Enc SSI bit valore

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: C2(4)	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: Unsigned16	**Indice dinamico:** EDS, p0140	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: Encoder	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
0	65535	25

Descrizione: Impostazione del numero di bit per il valore assoluto nel protocollo SSI.

Cautela: Per gli encoder della lista encoder (p0400) questo parametro viene impostato automaticamente. Se si seleziona un encoder dell'elenco, questo parametro non può essere modificato (protezione in scrittura). Per togliere la protezione in scrittura si devono rispettare le informazioni in p0400.

p0448[0...n] Encoder SSI, numero di bit dopo il valore assoluto / Enc SSI bit dopo

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: C2(4)	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: Unsigned16	**Indice dinamico:** EDS, p0140	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: Encoder	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
0	65535	0

Descrizione: Impostazione del numero di bit dopo il valore assoluto nel protocollo SSI.

Cautela: Per gli encoder della lista encoder (p0400) questo parametro viene impostato automaticamente. Se si seleziona un encoder dell'elenco, questo parametro non può essere modificato (protezione in scrittura). Per togliere la protezione in scrittura si devono rispettare le informazioni in p0400.

Nota: In questi bit si possono posizionare, ad esempio, bit di errore, di avviso o di parità.

p0449[0...n] Encoder SSI, numero di bit di riempimento / Enc SSI bit riemp.

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: C2(4)	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: Unsigned16	**Indice dinamico:** EDS, p0140	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: Encoder	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
0	65535	1

Descrizione: Impostazione del numero di bit di riempimento con doppia trasmissione del valore assoluto nel protocollo SSI.

Dipendenza: Vedi anche: p0429

Cautela: Per gli encoder della lista encoder (p0400) questo parametro viene impostato automaticamente. Se si seleziona un encoder dell'elenco, questo parametro non può essere modificato (protezione in scrittura). Per togliere la protezione in scrittura si devono rispettare le informazioni in p0400.

Nota: Questo parametro è rilevante solo con p0429.2 = 1.

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

r0451[0...2] Fattore angolo di commutazione / Fattore comm. enc.

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: Unsigned16	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 4710
Gruppo Par.: Encoder	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
-	-	-

Descrizione: Visualizzazione del rapporto tra la posizione elettrica e quella meccanica dei poli.

Indice:
[0] = Encoder 1
[1] = Encoder 2
[2] = Riservato

Nota: In caso di encoder non disponibile viene visualizzato il valore zero.

r0452[0...2] Visualizzazione del tempo di filtro encoder rettangolare / Vis t_filt enc

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: Encoder	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
- [µs]	- [µs]	- [µs]

Descrizione: Visualizzazione del tempo di filtro effettivo per l'encoder rettangolare.
Il tempo di filtro viene impostato tramite p0438.

Indice:
[0] = Encoder 1
[1] = Encoder 2
[2] = Riservato

Dipendenza: Vedi anche: p0438

Nota: In caso di encoder non disponibile viene visualizzato il valore zero.

p0453[0...n] Valutazione dell'encoder, numero di giri zero, tempo di misura / Val_enc n 0 t_mis

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: C2(4)	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** EDS, p0140	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: Encoder	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
0.10 [ms]	10000.00 [ms]	1000.00 [ms]

Descrizione: Impostazione del tempo di misura per la valutazione del numero di giri zero.
Se entro questo tempo non vengono riconosciuti impulsi della traccia A/B, viene emesso il valore attuale di numero di giri zero.

Dipendenza: Vedi anche: r0452

Nota: Questa funzione è necessaria per i motori a marcia lenta per poter emettere correttamente valori attuali di numero di giri vicini allo zero.

r0455[0...2] Configurazione encoder riconosciuta / Configur.enc.att.

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: Unsigned32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: Encoder	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
-	-	-

Descrizione: Visualizzazione della configurazione dell'encoder rilevato.
È richiesto un supporto automatico tramite l'encoder (ad es. encoder con interfaccia EnDat).

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

Indice: [0] = Encoder 1
[1] = Encoder 2
[2] = Riservato

Campo di bit:

Bit	Nome del segnale	Segnale 1	Segnale 0	FP
00	Encoder lineare	Sì	No	-
01	Encoder assoluto	Sì	No	-
02	Encoder multiturn	Sì	No	-
03	Traccia A/B rett.	Sì	No	-
04	Traccia A/B seno	Sì	No	-
05	Traccia C/D	Sì	No	-
06	Sensore Hall	Sì	No	-
08	Encoder EnDat	Sì	No	-
09	Encoder SSI	Sì	No	-
10	Encoder DRIVE-CLiQ	Sì	No	-
11	Encoder digitale	Sì	No	-
12	Tacca di zero equidistante	Sì	No	-
13	Tacca di zero irregolare	Sì	No	-
14	Tacca di zero codificata in base alla distanza	Sì	No	-
15	Commutazione con tacca di zero (non ASM)	Sì	No	-
16	Accelerazione	Sì	No	-
17	Traccia A/B analog	Sì	No	-
20	Liv. tensione 5 V	Sì	No	-
21	Liv. tensione 24 V	Sì	No	-
22	Remote Sense (solo SMC30)	Sì	No	-
23	Eccit. resolver	Sì	No	-

Dipendenza: Vedi anche: p0404

Nota: TZ: Tacca di zero
Il parametro è utile solo a fini di diagnostica.
In caso di encoder non disponibile viene visualizzato il valore zero.
Per bit 20, 21 (livello di tensione 5 V, livello di tensione 24 V):
Il livello di tensione non può essere riconosciuto. Pertanto questi bit sono sempre 0.

r0456[0...2] Configurazione encoder supportata / Conf.enc.supp.

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: Unsigned32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: Encoder	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
-	-	-

Descrizione: Contiene la configurazione dell'encoder supportata dal Sensor Module.

Indice: [0] = Encoder 1
[1] = Encoder 2
[2] = Riservato

Campo di bit:

Bit	Nome del segnale	Segnale 1	Segnale 0	FP
00	Encoder lineare	Sì	No	-
01	Encoder assoluto	Sì	No	-
02	Encoder multiturn	Sì	No	-
03	Traccia A/B rett.	Sì	No	-
04	Traccia A/B seno	Sì	No	-
05	Traccia C/D	Sì	No	-
06	Sensore Hall	Sì	No	-
08	Encoder EnDat	Sì	No	-
09	Encoder SSI	Sì	No	-
10	Encoder DRIVE-CLiQ	Sì	No	-
11	Encoder digitale	Sì	No	-
12	Tacca di zero equidistante	Sì	No	-
13	Tacca di zero irregolare	Sì	No	-

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

14	Tacca di zero codificata in base alla distanza	Sì	No	-
15	Commutazione con tacca di zero (non ASM)	Sì	No	-
16	Accelerazione	Sì	No	-
17	Traccia A/B analog	Sì	No	-
20	Liv. tensione 5 V	Sì	No	-
21	Liv. tensione 24 V	Sì	No	-
22	Remote Sense (solo SMC30)	Sì	No	-
23	Eccit. resolver	Sì	No	-

Dipendenza: Vedi anche: p0404

Nota: TZ: Tacca di zero

Il parametro è utile solo a fini di diagnostica.

In caso di encoder non disponibile viene visualizzato il valore zero

r0458[0...2] Sensor Module, caratteristiche / Proprietà SM

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: Unsigned32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 4704
Gruppo Par.: Encoder	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
-	-	-

Descrizione: Visualizzazione delle proprietà supportate dal Sensor Module.

Indice:
[0] = Encoder 1
[1] = Encoder 2
[2] = Riservato

Campo di bit:

Bit	Nome del segnale	Segnale 1	Segnale 0	FP
00	Dati encoder disponibili	Sì	No	-
01	Dati motore disponibili	Sì	No	-
02	Collegamento sensore di temperatura disponibile	Sì	No	-
03	Collegam. aggiunt. per PTC nei motori con DRIVE-CLiQ disponibile	Sì	No	-
04	Temperatura modulo disponibile	Sì	No	-
05	Encoder assoluto p0408/p0421 nessuna potenza di due	Sì	No	-
06	Il Sensor Module consente sosta/sblocca-mento dalla sosta	Sì	No	-
07	Sensore Hall combinabile con l'inversione del valore attuale	Sì	No	-
08	Valutazione tramite più canali di tempera-tura possibile	Sì	No	-
09	Errore encoder differenziato presente	Sì	No	-
10	Diagnostica numero di giri nel Sensor Module	Sì	No	-
11	Configurazione senza stato di sosta possi-bile	Sì	No	-
12	Funzioni estese disponibili	Sì	No	-
13	Gestione ampliata degli errori dell'encoder	Sì	No	-
14	Informazione Singleturn/Multiturn estesa presente	Sì	No	-
15	Numeri di valutazione presenti	Sì	No	-
16	Identificazione posizione dei poli	Sì	No	-
17	Burst-Oversampling	Sì	No	-
18	Oversampling continuo	Sì	No	-
19	Rilevamento valore attuale di posizione Safety	Sì	No	-
20	Calcolo numero di giri ampliato presente (solo SMC30)	Sì	No	-
21	Tolleranza tacca di zero	Sì	No	-
22	Adatt. pos. rotore	Sì	No	-

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

23	Commutazione con tacca di zero deselezionabile	Sì	No	-
24	Commutazione con tacca di zero selezionata	Sì	No	-
25	Disinserz. alimentaz. tensione dell'encoder supportata in sosta	Sì	No	-
26	Sosta con analisi della temperatura	Sì	No	-
27	Estrapolazione valore di posizione SSI	Sì	No	-
28	Correzione cubica	Sì	No	-
29	Correzione fase	Sì	No	-
30	Correzione ampiezza	Sì	No	-
31	Correzione offset	Sì	No	-

Dipendenza: Vedi anche: p0437, p0600, p0601

Nota: In caso di encoder non disponibile viene visualizzato il valore zero.

Per bit 11:

Con la proprietà impostata possono essere modificati i seguenti parametri senza che il valore attuale nell'interfaccia diventi non valido (stato r0481.14 = 1 "Encoder in sosta attivo"):

p0314, p0315, p0430, p0431, p0441, p0442, p0443, p0444, p0445

Per bit 12:

Le funzioni estese possono essere configurate tramite p0437.

Per bit 13:

Gli errori dell'encoder possono essere tacitati tramite Gn_STW.15.

Per bit 14:

Solo per uso interno Siemens.

Per bit 23:

Se questa proprietà è impostata, la commutazione con tacca di zero tramite p0430.23 può essere deselezionata.

Per bit 24:

quando la proprietà è impostata si può eseguire la commutazione alla tacca di zero selezionata.

r0459[0...2] Caratteristiche avanzate del Sensor Module / Caratt_ avanz SM

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: Unsigned32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: Encoder	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
-	-	-

Descrizione: Visualizzazione delle caratteristiche avanzate supportate dal Sensor Module.

Indice:
[0] = Encoder 1
[1] = Encoder 2
[2] = Riservato

Campo di bit:

Bit	Nome del segnale	Segnale 1	Segnale 0	FP
00	Datalogger	Sì	No	-
01	Riconoscimento del fronte della tacca di zero	Sì	No	-
02	Correzione del valore attuale di posizione XIST1	Sì	No	-
04	Rilevamento del fronte bit 0	Sì	No	-
05	Rilevamento del fronte bit 1	Sì	No	-
06	Congelamento valore attuale di velocità in caso di errore dn/dt	Sì	No	-
07	Accumulazione tacche encoder non corrette	Sì	No	-
09	Supporto funzione p0426, p0439	Sì	No	-
10	Interfaccia impulso/direzione	Sì	No	-
11	Trattamento delle anomalie secondo PROFIdrive	Sì	No	-
12	Attivazione di messaggi aggiuntivi	Sì	No	-
14	Funzionalità del mandrino	Sì	No	-
25	Verifica parametri fattore Shift Gx_XIST2	Sì	No	-

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

26	Deselezione della sorveglianza della traccia	Sì	No	-
28	Sorveglianza encoder lineare EnDat increment./assol.	Sì	No	-
29	Inizializzazione encoder EnDat ad alta precisione	Sì	No	-
31	Sorveglianze di traccia analogiche unipolari	Sì	No	-

Dipendenza: Vedi anche: p0437

Nota: In caso di encoder non disponibile viene visualizzato il valore zero.

Per bit 09:

È stato modificato il parametro p0426 o p0439. Queste funzioni non sono supportate dal Sensor Module collegato.

r0460[0...2] Numero di serie encoder parte 1 / Enc.nr_ser. 1

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: Unsigned32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: Encoder	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
-	-	-

Descrizione: Visualizzazione del numero di serie attuale parte 1 del relativo encoder.

Indice:
[0] = Encoder 1
[1] = Encoder 2
[2] = Riservato

Dipendenza: Vedi anche: p0441, p0442, p0443, p0444, p0445, r0461, r0462, r0463, r0464

r0461[0...2] Numero di serie encoder parte 2 / Enc.nr_ser. 2

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: Unsigned32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: Encoder	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
-	-	-

Descrizione: Visualizzazione del numero di serie attuale parte 2 del relativo encoder.

Indice:
[0] = Encoder 1
[1] = Encoder 2
[2] = Riservato

Dipendenza: Vedi anche: p0441, p0442, p0443, p0444, p0445, r0460, r0462, r0463, r0464

r0462[0...2] Numero di serie encoder parte 3 / Enc.nr_ser. 3

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: Unsigned32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: Encoder	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
-	-	-

Descrizione: Visualizzazione del numero di serie attuale parte 3 del relativo encoder.

Indice:
[0] = Encoder 1
[1] = Encoder 2
[2] = Riservato

Dipendenza: Vedi anche: p0441, p0442, p0443, p0444, p0445, r0460, r0461, r0463, r0464

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

r0463[0...2] Numero di serie encoder parte 4 / Enc.nr_ser. 4

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: Unsigned32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: Encoder	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
-	-	-

Descrizione: Visualizzazione del numero di serie attuale parte 4 del relativo encoder.

Indice:
[0] = Encoder 1
[1] = Encoder 2
[2] = Riservato

Dipendenza: Vedi anche: p0441, p0442, p0443, p0444, p0445, r0460, r0461, r0462, r0464

r0464[0...2] Numero di serie encoder parte 5 / Enc.nr_ser. 5

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: Unsigned32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: Encoder	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
-	-	-

Descrizione: Visualizzazione del numero di serie attuale parte 5 del relativo encoder.

Indice:
[0] = Encoder 1
[1] = Encoder 2
[2] = Riservato

Dipendenza: Vedi anche: p0441, p0442, p0443, p0444, p0445, r0460, r0461, r0462, r0463

r0465[0...27] Numero di identificazione/serie encoder 1 / Enc1 nr.Id/nr.ser

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: Unsigned8	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: Encoder	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
-	-	-

Descrizione: Visualizzazione del numero di identificazione/numero di serie dell'encoder 1.
Indice 0 = primo carattere del numero di identificazione
...
Indice x = 20 hex (spazio) --> separazione tra numero di identificazione e numero di serie
Indice x + 1 = 2F hex (barra) --> separazione tra numero di identificazione e numero di serie
Indice x + 2 = 20 hex (spazio) --> separazione tra numero di identificazione e numero di serie
Indice x + 3 = primo carattere del numero di serie
...
Indice y con contenuto = ultimo carattere del numero di serie

Dipendenza: Vedi anche: r0460, r0461, r0462, r0463, r0464

Attenzione: Una tabella ASCII (estratto) si può trovare ad es. in appendice al Manuale delle liste.

Nota: I singoli caratteri del numero di identificazione/serie sono codificati in codice ASCII.

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

r0466[0...27] Numero di identificazione/serie encoder 2 / Enc2 nr.Id/nr.ser

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: Unsigned8	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: Encoder	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
-	-	-

Descrizione: Visualizzazione del numero di identificazione/numero di serie dell'encoder 2.
Indice 0 = primo carattere del numero di identificazione
...
Indice x = 20 hex (spazio) --> separazione tra numero di identificazione e numero di serie
Indice x + 1 = 2F hex (barra) --> separazione tra numero di identificazione e numero di serie
Indice x + 2 = 20 hex (spazio) --> separazione tra numero di identificazione e numero di serie
Indice x + 3 = primo carattere del numero di serie
...
Indice y con contenuto = ultimo carattere del numero di serie

Dipendenza: Vedi anche: r0460, r0461, r0462, r0463, r0464

Attenzione: Una tabella ASCII (estratto) si può trovare ad es. in appendice al Manuale delle liste.

Nota: I singoli caratteri del numero di identificazione/serie sono codificati in codice ASCII.

r0470[0...2] Bit validi valore di posizione grossolana ridondante / Bit validi

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: Unsigned16	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: Encoder	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
-	-	-

Descrizione: Visualizzazione dei bit validi del valore di posizione grossolana ridondante.

Indice:
[0] = Encoder 1
[1] = Encoder 2
[2] = Riservato

Dipendenza: Vedi anche: p9323, p9523

r0471[0...2] Bit validi risoluzione fine valore di posizione gross. ridond. / Bit risol. fine

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: Integer16	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: Encoder	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
-	-	-

Descrizione: Visualizzazione del numero di bit per la risoluzione fine del valore di posizione del valore di posizione grossolana ridondante

Indice:
[0] = Encoder 1
[1] = Encoder 2
[2] = Riservato

Dipendenza: Vedi anche: p9324, p9524

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

r0472[0...2] Bit rilevanti valore di posizione grossolana ridondante / Bit rilevanti

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: Unsigned16	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: Encoder	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
-	-	-

Descrizione: Visualizzazione del numero di bit rilevanti per il valore di posizione grossolana ridondante.

Indice:
[0] = Encoder 1
[1] = Encoder 2
[2] = Riservato

r0474[0...2] Configurazione valore di posizione grossolana ridondante / Config pos ridond

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: Unsigned32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: Encoder	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
-	-	-

Descrizione: Visualizzazione della configurazione encoder per il valore di posizione grossolana ridondante.

Indice:
[0] = Encoder 1
[1] = Encoder 2
[2] = Riservato

Campo di bit:

Bit	Nome del segnale	Segnale 1	Segnale 0	FP
00	Contatore incrementale	Sì	No	-
01	Encoder CRC byte meno significativo prima	Sì	No	-
02	Bit più signif. valore posiz. gross. rid. allineato a sinistra	Sì	No	-

Dipendenza: Vedi anche: p9315, p9515

r0475[0...2] Bit più significativo sicuro posizione grossolana Gx_XIST1 / Gx_XIST1 MSB sic

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: Unsigned16	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: Encoder	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
-	-	-

Descrizione: Visualizzazione del numero di bit per il bit più significativo sicuro (MSB) della posizione grossolana Gx_XIST1.

Indice:
[0] = Encoder 1
[1] = Encoder 2
[2] = Riservato

Nota: MSB: Most Significant Bit (bit più significativo)

r0479[0...2] CO: Diagnostica, valore attuale di posizione encoder Gn_XIST1 / Diag Gn_XIST1

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: Integer32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 4704
Gruppo Par.: Encoder	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
-	-	-

Descrizione: Visualizzazione del valore attuale della posizione dell'encoder Gn_XIST1 secondo PROFIdrive per la diagnostica.
A differenza di r0482, il valore viene aggiornato in ogni clock di base DRIVE-CLiQ e rappresentato con segno.

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

Indice: [0] = Encoder 1
[1] = Encoder 2
[2] = Riservato

Cautela: Dopo l'avviamento o dopo una commutazione di set di dati il nuovo valore è disponibile agli ingressi connettore interconnessi sull'uscita connettore r0479, eventualmente solo dopo circa 100 ms.

Motivo:

queste interconnessioni vengono aggiornate in background, contrariamente alle interconnessioni con altre uscite connettore (ad es. CO: r0482).

Nella lettura aciclica di r0479 (ad es. tramite la lista esperti), il valore è subito disponibile.

p0480[0...2] CI: Sorgente del segnale per parola di comando encoder Gn_STW / S_s Gn_STW encoder

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: Unsigned32 / Integer16	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 1580, 4720
Gruppo Par.: Encoder	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
-	-	0

Descrizione: Impostazione della sorgente del segnale per la parola di controllo Gn_STW secondo PROFIdrive.

Indice: [0] = Encoder 1
[1] = Encoder 2
[2] = Riservato

Nota: Quando è attivo il modulo funzionale "Posizionatore semplice" (r0108.4 = 1) vengono eseguite le seguenti interconnessioni BICO:

CI: p0480[0] = r2520[0], CI: p0480[1] = r2520[1] e CI: p0480[2] = r2520[2]

r0481[0...2] CO: Parola di stato encoder Gn_ZSW / Enc Gn_par.stato

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: Unsigned16	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 4010, 4704, 4730
Gruppo Par.: Encoder	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
-	-	-

Descrizione: Visualizzazione della parola di stato dell'encoder Gn_ZSW secondo PROFIdrive.

Indice: [0] = Encoder 1
[1] = Encoder 2
[2] = Riservato

Campo di bit:

Bit	Nome del segnale	Segnale 1	Segnale 0	FP
00	Funz. 1 att.	Sì	No	-
01	Funz. 2 att.	Sì	No	-
02	Funz. 3 att.	Sì	No	-
03	Funz. 4 att.	Sì	No	-
04	Valore 1	Visual. in r0483	Non presente	-
05	Valore 2	Visual. in r0483	Non presente	-
06	Valore 3	Visual. in r0483	Non presente	-
07	Valore 4	Visual. in r0483	Non presente	-
08	Tastatore di misura 1 flesso	Sì	No	-
09	Tastatore di misura 2 flesso	Sì	No	-
11	Conferma errore encoder attivo	Sì	No	9676
13	Valore assoluto ciclico	Visual. in r0483	No	-
14	Encoder sosta attivo	Sì	No	-
15	Errore encoder	Visual. in r0483	Nessuno	-

Attenzione: Informazioni su Gn_STW/Gn_ZSW si possono trovare ad es. nella bibliografia seguente:

SINAMICS S120 Manuale di guida alle funzioni, Funzioni di azionamento

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

Nota: Per bit 14:
visualizzazione della tacitazione per "Attivare encoder in sosta" (Gn_STW.14 = 1) o valore attuale di posizione encoder (Gn_XIST1) non validi.
Per bit 14, 15:
r0481.14 = 1 e r0481.15 = 0 possono avere una delle seguenti cause:
- L'encoder è in sosta.
- L'encoder è disattivato
- L'encoder viene messo in funzione
- Non è presente un encoder parametrizzato.
- È in corso la commutazione del set di dati dell'encoder
r0481.14 = 1 e r0481.15 = 1 hanno il seguente significato:
Si è verificato un errore dell'encoder e il valore attuale di posizione encoder (Gn_XIST1) non è valido.

r0482[0...2] CO: Valore attuale di posizione encoder Gn_XIST1 / Enc Gn_XIST1

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN	**Modificabile:** -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
	Tipo di dati: Unsigned32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 1580, 2450, 4010, 4704, 4735, 4740
	Gruppo Par.: Encoder	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
	Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
	Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
	-	-	-

Descrizione: Visualizzazione del valore attuale della posizione dell'encoder Gn_XIST1 secondo PROFIdrive.

Indice: [0] = Encoder 1
[1] = Encoder 2
[2] = Riservato

Nota: - Questo valore viene eventualmente azzerato quando si deseleziona la funzione "Encoder in sosta" (r0481.14).
- In questo valore il riduttore di misura (p0432, p0433) viene considerato solo con inseguimento di posizione (p0411.0 = 1) attivato.

r0483[0...2] CO: Valore attuale di posizione encoder Gn_XIST2 / Enc Gn_XIST2

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN	**Modificabile:** -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
	Tipo di dati: Unsigned32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 1580, 2450, 4010, 4704
	Gruppo Par.: Encoder	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
	Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
	Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
	-	-	-

Descrizione: Visualizzazione del valore attuale della posizione dell'encoder Gn_XIST2 secondo PROFIdrive.

Raccomand.: Cause possibili per i codici di errore:
Codice di errore 4097 e 4098: Hardware della Control Unit guasto.
Codice di errore 4099 e 4100: Troppi impulsi di misura.

Indice: [0] = Encoder 1
[1] = Encoder 2
[2] = Riservato

Attenzione: Il valore attuale dell'encoder deve essere richiesto tramite la parola di comando encoder Gn_STW.13.

Nota: - In questo valore il riduttore di misura (p0432, p0433) viene considerato solo con inseguimento di posizione (p0411.0 = 1) attivato.
- Se GxZSW.15 = 1 (r0481), in Gx_XIST2 (r0483) è presente un codice di errore con il seguente significato:
1: Errore encoder.
2: Traslazione posizione possibile in Gx_XIST1.
3: Encoder in sosta non possibile.
4: Interruzione ricerca tacche di riferimento.
5: Interruzione rilevamento valore di riferimento.
6: Interruzione misure al volo.

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

7: Interruzione rilevamento valore di misura.
8: Interruzione trasmissione valore assoluto.
3841: Funzione non supportata.
4097: Interruzione ricerca tacca di riferimento a causa di errore di inizializzazione.
4098: Interruzione misure al volo a causa di errore di inizializzazione.
4099: Interruzione ricerca tacca di riferimento a causa di errore di misura.
4100: Interruzione misure al volo a causa di errore di misura.

r0484[0...2] CO: Posizione grossolana ridondante dell'encoder + CRC Gn_XIST1 / Posiz.rid.enc+CRC

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: Unsigned32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: Encoder	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
-	-	-

Descrizione: Visualizzazione della posizione grossolana dell'encoder incluso CRC (Cyclic Redundancy Check).
16 bit più significativi:
CRC su posizione grossolana dell'encoder.
16 bit meno significativi:
posizione grossolana dell'encoder ridondante.
Per un Sensor Module SMx la direzione di conteggio della posizione grossolana dell'encoder è opposta a r0482 (valore attuale della posizione dell'encoder Gn_XIST1). Il valore contiene 2 bit in risoluzione fine.
Per un encoder DRIVE-CLiQ la direzione di conteggio della posizione grossolana dell'encoder è coerente con r0482. La posizione grossolana dell'encoder contiene 9 bit validi e nessun bit per la risoluzione fine.

Indice: [0] = Encoder 1
[1] = Encoder 2
[2] = Riservato

Dipendenza: I valori sono validi con rilevamento del valore attuale di posizione Safety attivato (p0430.19 = 1).
Vedi anche: p0430

Nota: Contrariamente a r0482, questo valore assoluto non varia quando si deseleziona la funzione "Asse in sosta".

r0487[0...2] Diagnostica, parola di comando encoder Gn_STW / Enc Gn_par.com

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: Unsigned16	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 1580, 4704, 4720, 4740
Gruppo Par.: Encoder	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
-	-	-

Descrizione: Visualizzazione della parola di controllo dell'encoder Gn_STW secondo PROFIdrive per la diagnostica.

Indice: [0] = Encoder 1
[1] = Encoder 2
[2] = Riservato

Campo di bit:

Bit	Nome del segnale	Segnale 1	Segnale 0	FP
00	Richiedere funzione 1	Sì	No	-
01	Richiedere funzione 2	Sì	No	-
02	Richiedere funzione 3	Sì	No	-
03	Richiedere funzione 4	Sì	No	-
04	Richiedere comando Bit 0	Sì	No	-
05	Richiedere comando Bit 1	Sì	No	-
06	Richiedere comando Bit 2	Sì	No	-
07	Modalità misura al volo / ricerca tacca di riferimento	Misura al volo	Tacche riferimento	-
13	Richiedere valore assoluto ciclico	Sì	No	-

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

14	Richiedere encoder in sosta	Sì	No	-
15	Richiedere tacitazione errore encoder	Sì	No	-

Attenzione: Per maggiori informazioni su Gn_STW/Gn_ZSW consultare la corrispondente documentazione di prodotto.

Nota: La sorgente del segnale per la parola di comando dell'encoder è impostata con p0480.

p0488[0...2] Tastatore di misura 1, morsetto di ingresso / Tast.mis. 1 ingr.

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: U, T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: Integer16	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 4740
Gruppo Par.: Encoder	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
0	7	0

Descrizione: Impostazione del morsetto di ingresso per la connessione del tastatore di misura 1.

Valore:
0: Nessun tastatore di misura
1: DI/DO 9 (X132.2)
2: DI/DO 10 (X132.3)
3: DI/DO 11 (X132.4)
7: DI/DO 8 (X132.1)

Indice:
[0] = Encoder 1
[1] = Encoder 2
[2] = Riservato

Dipendenza: Vedi anche: p0489, p0490, p0728

Nota: DI/DO: Bidirectional Digital Input/Output (ingresso/uscita digitale bidirezionale)

Il morsetto deve essere impostato come ingresso (p0728).

Vedere l'interfaccia dell'encoder in presenza di PROFIdrive.

Se la parametrizzazione viene rifiutata, verificare che il morsetto di ingresso non sia già utilizzato in p0580, p0680, p2517 o p2518.

p0489[0...2] Tastatore di misura 2, morsetto di ingresso / Tast.mis. 2 ingr.

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: U, T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: Integer16	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 4740
Gruppo Par.: Encoder	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
0	7	0

Descrizione: Impostazione del morsetto di ingresso per la connessione del tastatore di misura 2.

Valore:
0: Nessun tastatore di misura
1: DI/DO 9 (X132.2)
2: DI/DO 10 (X132.3)
3: DI/DO 11 (X132.4)
7: DI/DO 8 (X132.1)

Indice:
[0] = Encoder 1
[1] = Encoder 2
[2] = Riservato

Dipendenza: Vedi anche: p0488, p0490, p0728

Nota: DI/DO: Bidirectional Digital Input/Output (ingresso/uscita digitale bidirezionale)

Il morsetto deve essere impostato come ingresso (p0728).

Vedere l'interfaccia dell'encoder in presenza di PROFIdrive.

Se la parametrizzazione viene rifiutata, verificare che il morsetto di ingresso non sia già utilizzato in p0580, p0680, p2517 o p2518.

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

p0490 Invertire tastatore di misura o tacca di zero ausiliaria / Inv. tm o t0 aux

CU_S110-CAN, CU_S110-DP, CU_S110-PN

Modificabile: U, T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: Unsigned32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 4735, 4740
Gruppo Par.: Encoder	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
-	-	0000 0000 0000 0000 bin

Descrizione: Impostazione per l'inversione dei segnali di ingresso digitali alla connessione di un tastatore di misura o di una tacca di zero ausiliaria.

Campo di bit:

Bit	Nome del segnale	Segnale 1	Segnale 0	FP
08	DI/DO 8 (X132.1)	Invertito	Non invertito	-
09	DI/DO 9 (X132.2)	Invertito	Non invertito	-
10	DI/DO 10 (X132.3)	Invertito	Non invertito	-
11	DI/DO 11 (X132.4)	Invertito	Non invertito	-

Dipendenza: Vedi anche: p0488, p0489, p0493, p0495, p0728

Nota: Il morsetto deve essere impostato come ingresso.

L'inversione del tastatore di misura o della tacca di zero ausiliaria non ha alcun effetto sulle visualizzazioni di stato degli ingressi digitali (r0721, r0722, r0723).

DI/DO: Bidirectional Digital Input/Output (ingresso/uscita digitale bidirezionale)

p0491 Encoder motore, reazione anomalia ENCODER / Reaz.anom. ENCODER

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: Integer16	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: Encoder	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
0	5	0

Descrizione: Impostazione del comportamento in caso di reazione all'anomalia ENCODER (encoder motore).

In caso di errore di encoder, ad es., è possibile passare automaticamente al funzionamento senza encoder determinando il comportamento di disinserzione.

Valore:
0: Errore encoder provoca OFF2
1: Errore encoder provoca funzion. senza encoder ma non l'arresto
2: Errore encoder provoca funzionamento senza encoder e OFF1
3: Errore encoder provoca funzionamento senza encoder e OFF3
4: Errore encoder provoca frenatura DC
5: Err. encoder provoca funz. senza encoder ma non arresto, avviso

Dipendenza: I seguenti parametri sono rilevanti per il funzionamento senza encoder:

Vedi anche: p0341, p0342, p1470, p1472, p1517, p1612, p1755

Vedi anche: F07575

Cautela: Con i valori = 1, 2, 3, 5 vale:

- Il funzionamento senza encoder deve essere attivato.

- Se per i motori sincroni si verifica un errore encoder al di sotto del numero numero di giri di commutazione p1755, in caso di commutazione al funzionamento senza encoder può verificarsi l'inversione del motore.

Con i valori = 1, 5 vale:

- Il motore continua ad essere azionato nonostante il fatto che si sia verificato un errore dell'encoder motore.

Nota: Con i valori 1, 2, 3 vale:

- Per il funzionamento senza encoder la condizione seguente deve essere soddisfatta: p1800 >= n / (2 * p0115[0]), n = 1, 2, ...

- Vedere il segnale di stato "Funzionamento senza encoder a causa di anomalia" (BO: r1407.13).

- Se impostando r1407.13 si passa a un altro set di dati dell'azionamento (ad es. interconnessione di p0820), il tipo di controllo o di regolazione p1300 di questo set di dati deve coincidere con quello del set di dati originario (ad es. p1300 = 21). Il funzionamento di regolazione senza encoder resta invariato in caso di commutazione.

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

Con valore = 4 vale:

- Il valore può essere impostato solo con p1231 = 4 per tutti i set di dati del motore.
- Nei motori sincroni questa funzione non è supportata.
- Nei motori asincroni, in caso di errore dell'encoder viene attivata la frenatura in corrente continua. La frenatura in corrente continua deve essere attivata (p1232, p1233, p1234).

p0492 Differenza n. giri max per ciclo campionamento encoder rett. / n_diff max/ciclo

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: U, T	**Calcolato:** CALC_MOD_REG	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: Encoder	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
0.00 [1/min]	210000.00 [1/min]	0.00 [1/min]

Descrizione: Impostazione della differenza massima consentita del numero di giri entro il tempo di campionamento del regolatore di tensione negli encoder rettangolari.

Se il valore viene superato si passa alla regolazione di velocità/coppia senza encoder oppure, a seconda dell'impostazione in p0491, si disattiva l'azionamento.

Dipendenza: Vedi anche: F31118, A31418, F32118, A32418

Nota: Con un valore di 0.0 la sorveglianza della variazione del numero di giri viene disattivata.

Se la differenza del numero di giri massima consentita viene superata solo per un tempo di campionamento del regolatore di corrente, viene emesso un avviso corrispondente. Se il superamento avviene in più tempi di campionamento, viene emessa un'anomalia corrispondente.

p0493[0...n] Selezione della tacca di zero, morsetto d'ingresso / Sel_TZ mors_ingr

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: U, T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: Integer16	**Indice dinamico:** EDS, p0140	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: Encoder	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
0	7	0

Descrizione: Impostazione del morsetto di ingresso per la selezione della tacca di riferimento tramite segnali di commutazione BERO per la ricerca del punto di riferimento con più tacche di zero.

L'interfaccia encoder fornisce la posizione della tacca di riferimento che è stata ricevuta immediatamente dopo il fronte positivo del segnale BERO.

Valore:
0: Nessuna selezione tramite BERO
1: DI/DO 9 (X132.2)
2: DI/DO 10 (X132.3)
3: DI/DO 11 (X132.4)
7: DI/DO 8 (X132.1)

Dipendenza: Vedi anche: p0490

Attenzione: con CU310, CX32, NX10 e NX15 si possono selezionare come ingressi veloci solo DI/DO 9, 10, 11 (vedere il manuale del prodotto).

Nota: Vedere l'interfaccia dell'encoder in presenza di PROFIdrive.

Il morsetto deve essere impostato come ingresso (p0728).

Con p0493 = 0 (impostazione di fabbrica) vale quanto segue:

- Non avviene l'interconnessione della ricerca della tacca di riferimento con un segnale di ingresso.

Per p0493 > 0 vale:

- Viene analizzato il fronte positivo del segnale di ingresso. Se deve essere analizzato il fronte negativo, occorre parametrizzare un'inversione dei segnali tramite p0490.
- In caso di rifiuto della modifica del parametro, è necessario verificare se il morsetto di ingresso viene già utilizzato in p0580, p0680, p2517 o p2518.

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

p0494[0...n] Tacca di zero ausiliaria, morsetto d'ingresso / t0 aux mors ing

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: U, T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: Integer16	**Indice dinamico:** EDS, p0140	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: Encoder	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
0	7	0

Descrizione: Impostazione del morsetto di ingresso per il collegamento di una tacca di zero ausiliaria (tacca di zero dell'encoder esterna).

Valore:
0: Nessuna tacca di zero ausiliaria (analisi tacca zero encoder)
1: DI/DO 9 (X132.2)
2: DI/DO 10 (X132.3)
3: DI/DO 11 (X132.4)
7: DI/DO 8 (X132.1)

Dipendenza: Vedi anche: p0490

Attenzione: Con p0494 = 0 (impostazione di fabbrica) è attiva l'impostazione di p0495.

Nota: Vedere l'interfaccia dell'encoder in presenza di PROFIdrive.

Il morsetto deve essere impostato come ingresso.

p0495[0...2] Tacca di zero ausiliaria, morsetto d'ingresso / t0 aux mors ing

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: U, T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: Integer16	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 4735
Gruppo Par.: Encoder	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
0	7	0

Descrizione: Impostazione del morsetto di ingresso per il collegamento di una tacca di zero ausiliaria (tacca di zero dell'encoder esterna).

Valore:
0: Nessuna tacca di zero ausiliaria (analisi tacca zero encoder)
1: DI/DO 9 (X132.2)
2: DI/DO 10 (X132.3)
3: DI/DO 11 (X132.4)
7: DI/DO 8 (X132.1)

Indice:
[0] = Encoder 1
[1] = Encoder 2
[2] = Riservato

Dipendenza: Vedi anche: p0490, p0494

Attenzione: Con p0494 > 0 è attiva l'impostazione di p0494 e p0495 diventa non valido.

Nota: Vedere l'interfaccia dell'encoder in presenza di PROFIdrive.

Il morsetto deve essere impostato come ingresso.

Con p0495 = 0 (impostazione di fabbrica) la tacca di zero dell'encoder viene interpretata come tacca di zero.

Con p0495 > 0 vale quanto segue:

A seconda della direzione di movimento viene analizzato il fronte positivo o il fronte negativo all'ingresso corrispondente.

- Valori attuali di posizione in aumento (r0482) --> Viene analizzato il fronte 0/1.

- Valori attuali di posizione in diminuzione (r0482) --> Viene analizzato il fronte 1/0.

È supportata una sola tacca di zero. La selezione della funzione 2, 3 o 4 provoca un messaggio di errore in Gn_ZSW.

L'inversione degli ingressi tramite p0490 si ripercuote sulla funzione "Ricerca del punto di riferimento con tacca di zero ausiliaria". In questo modo l'analisi dei fronti viene invertita a seconda della direzione di movimento.

Un ingresso può essere assegnato solo ad un encoder come tastatore di misura 1, 2 o tacca di zero ausiliaria. Eccezione: è possibile l'utilizzo contemporaneo come tastatore di misura o tacca di zero ausiliaria per lo stesso encoder, in quanto entrambe le funzioni non possono essere richieste contemporaneamente.

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

p0496[0...2] Encoder, selezione segnale di diagnostica / Sel.segn.diagn enc

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN	**Modificabile:** U, T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 4
	Tipo di dati: Integer16	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** -
	Gruppo Par.: Encoder	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
	Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
	Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
	0	86	0

Descrizione: Selezione del segnale Trace da emettere in r0497, r0498 e r0499 per la diagnostica dell'encoder.

Valore:
0: Inattivo
1: r0497: Rotazione meccanica
10: r0498: Valore grezzo traccia A, r0499: Valore grezzo traccia B
11: r0498: Posizione fine X (-A/2), r0499: Posizione fine Y (-B/2)
12: r0498: Posizione fine Phi, r0499: -
13: r0498: Correzione offset X, r0499: Correzione offset Y
14: r0498: Correzione di fase X, r0499: Correzione di ampiezza Y
15: r0498: Correzione cubica X, r0499: Posizione fine X
16: r0498: Oversampling traccia A, r0499: Oversampling traccia B
17: r0498: Multipli valore, r0499: Multipli numero
18: r0498: Angolo oversampling, r0499: Valore oversampling
20: r0498: Valore grezzo traccia C, r0499: Valore grezzo traccia D
21: r0498: Posizione CD X (-D/2), r0499: Posizione CD Y (C/2)
22: r0498: Phi posiz. CD, r0499: Phi posiz. CD - rotazione meccanica
23: r0497: Stato della tacca di zero
24: r0498: Valore grezzo traccia R, r0499: Stato della tacca di zero
25: r0498: Valore grezzo traccia A, r0499: Valore grezzo traccia R
30: r0497: Posizione assoluta seriale
31: r0497: Posizione assoluta incrementale
32: r0497: Posizione della tacca di zero
33: r0497: Correzione differenza posizione assoluta
40: r0498: Temperatura grezza, r0499: Temperatura in 0.1 °C
41: r0498: Resistenza in 0.1 Ohm, r0499: Temperatura in 0.1 °C
42: r0497: Resistenza 2500 Ohm
51: r0497: differenza n.giri valore ass. (dn/dt)
52: r0497: Xatt1 quadranti corretti
60: Sens.anal.: r0498: val. grezzo can.A , r0499: val. grezzo can.B
61: Sens.anal.: r0498: posiz. fine can.A , r0499: posiz. fine can.B
62: Sens. analog.: r0498: pos. fine prima di curva caratt., r0499: -
70: Resolver: r0498: rapporto di trasmissione, r0499: fase
80: Mandrino: r0498: sensore S1 (grezzo), r0499: sensore S4 (grezzo)
81: Mandrino: r0498: sensore S5 (grezzo), r0499: -
85: Mandrino: r0498: sensore S1 (cal), r0499: sensore S4 (cal)
86: Mandrino: r0498: sensore S5 (cal), r0499: -

Indice:
[0] = Encoder 1
[1] = Encoder 2
[2] = Riservato

Dipendenza: Vedi anche: r0497, r0498, r0499

Attenzione: Le possibilità di impostazione dipendono dalle seguenti caratteristiche:

Tipo di Sensor Module, versione hardware, versione firmware (Sensor Module e Control Unit), numero di ordinazione (ultima cifra).

Non sono supportate tutte le combinazioni.

Nota: Per p0496 = 1: 360 ° <--> 2^32

Per p0496 = 10 (resolver): 2900 mV <--> 26214 dec

Per p0496 = 10, 20 (seno/coseno 1 Vpp, EnDat): 500 mV <--> 21299 dec

Per p0496 = 11 (resolver): 2900 mV <--> 13107 dec, offset interno del processore corretto

Per p0496 = 11, 21 (seno/coseno 1 Vpp, EnDat): 500 mV <--> 10650 dec, l'offset interno del processore è corretto

Per p0496 = 12: 180° posizione fine <--> 32768 dec

Per p0496 = 13 (resolver): 2900 mV <--> 13107 dec

Per p0496 = 13 (seno/coseno 1 Vpp, EnDat): 500 mV <--> 10650 dec

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

Per p0496 = 14: 1 ° <--> 286 dec, 100% <--> 16384 dec
Per p0496 = 15: 100 % <--> 16384 dec
Per p0496 = 16 (resolver): canale A: 2900 mV <--> 26214 dec, canale B: 2900 mV <--> 26214 dec
Per p0496 = 16 (sin/cos 1 Vpp, EnDat): canale A: 500 mV <--> 21299 dec, canale B: 500 mV <--> 21299 dec
Per p0496 = 17 (resolver): valore: 2900 mV <--> 13107 dec, numero: 1 ... 8
Per p0496 = 17 (sin/cos 1 Vpp, EnDat): valore: 500 mV <--> 10650 dec, numero: 1 ... 8
Per p0496 = 18 (resolver): angolo: periodo segnale <--> 2^16, valore: 2900 mV <--> 13107 dec
Per p0496 = 18 (sin/cos 1 Vpp, EnDat): angolo: periodo segnale <--> 2^16, valore: 500 mV <--> 10650 dec
Per p0496 = 22: 180 ° <--> 32768 dec
Per p0496 = 23, 24: r0497.31 (r0499.15) impostato per almeno 1 clock del regolatore di corrente quando viene rilevata la tacca di zero dell'encoder
Per p0496 = 24, 25: 500 mV <--> 21299 dec
Per p0496 = 30: Rotatorio: 1 fase di misura singleturn <--> 1 dec, Lineare: 1 fase di misura <--> 1 dec
Per p0496 = 31: posizione assoluta incrementale in 1/4 incrementi dell'encoder
Per p0496 = 32: posizione della tacca di zero in 1/4 incrementi dell'encoder
Per p0496 = 33: valore assoluto correzione numeratore in 1/4 incrementi encoder
Per p0496 = 40: r0498 <--> (R_KTY/1 kOhm - 0.9) * 32768
Per p0496 = 42: 2500 Ohm <--> 2^32
Per p0496 = 51: 1 1/minuto <--> 1000 dec
Per p0496 = 52: in 1/4 incrementi dell'encoder
Per p0496 = 60: tensione canale A in mV, tensione canale B in mV
Per p0496 = 61: canale A: periodo encoder <--> 2^16, canale B: periodo encoder <--> 2^16
Per p0496 = 62: periodo encoder <--> 2^16
Per p0496 = 70: Ü: 100 % <--> 10000 dec, fase: 180 ° <--> 18000 dec
Per p0496 = 80, 81, 85, 86: 1V <--> 1000 inc

r0497[0...2] CO: Encoder, segnale di diagnostica a parola doppia / DW dial. enc.

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 4
Tipo di dati: Unsigned32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: Encoder	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
-	-	-

Descrizione: Visualizzazione del segnale Trace per la diagnostica encoder (parola doppia).
Il segnale da emettere viene selezionato tramite p0496.

Indice: [0] = Encoder 1
[1] = Encoder 2
[2] = Riservato

Dipendenza: Vedi anche: p0496, r0498, r0499

r0498[0...2] CO: Encoder, segnale di diagnostica parola Low / Diagn.enc.par.Low

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 4
Tipo di dati: Integer16	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: Encoder	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
-	-	-

Descrizione: Visualizzazione del segnale Trace per la diagnostica encoder (componente Low).
Il segnale da emettere viene selezionato tramite p0496.

Indice: [0] = Encoder 1
[1] = Encoder 2
[2] = Riservato

Dipendenza: Vedi anche: p0496, r0497, r0499

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

r0499[0...2] CO: Encoder, segnale di diagnostica parola High / Diagn.enc.par.High

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 4
Tipo di dati: Integer16	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: Encoder	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
-	-	-

Descrizione: Visualizzazione del segnale Trace per la diagnostica encoder (componente High).
Il segnale da emettere viene selezionato tramite p0496.

Indice:
[0] = Encoder 1
[1] = Encoder 2
[2] = Riservato

Dipendenza: Vedi anche: p0496, r0497, r0498

p0500 Impiego tecnologico (applicazione) / Imp-tecnol

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: C2(1, 5), T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 2
Tipo di dati: Integer16	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: Applicazioni	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
100	102	100

Descrizione: Impostazione dell'applicazione tecnologica.
Il parametro influisce sul calcolo dei parametri di controllo e regolazione che viene avviato, ad es., mediante p0578.

Valore:
100: Azionamento standard (SERVO)
101: Azionamento di avanzamento (limitazione di corrente limite)
102: Azionamento mandrino (limitazione di corrente nominale)

Dipendenza: Vedi anche: p1520, p1521, p1530, p1531, p2000, p2175, p2177

Cautela:
Dopo aver cambiato l'applicazione tecnologica e calcolato i relativi parametri di controllo e regolazione, il comportamento del motore può subire forti cambiamenti (ad es. lo stesso valore di riferimento determina velocità più elevate a causa di un'altra velocità di riferimento). Per questo motivo si deve prestare particolare attenzione quando si avvia il motore per la prima volta.

Nota: Il calcolo dei parametri che dipendono dall'applicazione tecnologica può essere richiamato nel seguente modo:
- Al termine della messa in servizio rapida tramite p3900 > 0
- Durante la scrittura di p0340 = 1, 3, 5
- Durante la scrittura di p0578 = 1

Per p0500 = 100 e l'avvio del calcolo vengono impostati i seguenti valori:
- p1520/p1521 = coppia nominale del motore (r0333)
- p1530/p1531= 2*pi*r0333*p0311 (rotativo) o r0333*p0311 (lineare)
- p2000 = numero di giri nominale del motore (p0311)
- p2175 = impostazione di fabbrica
- p2177 = impostazione di fabbrica

Per p0500 = 101 e l'avvio del calcolo vengono impostati i seguenti valori:
- p1520/p1521 = coppia alla corrente massima del motore (p0323)
- p1530/p1531 = coppia alla corrente massima del motore (p0323) e numero di giri nominale del motore (p0311)
- p2000 = numero di giri nominale del motore (p0311)
- p2175 = valore massimo
- p2177 = 0.2 s

Per p0500 = 102 e l'avvio del calcolo vengono impostati i seguenti valori:
- p1520/p1521 = coppia nominale del motore (r0333)
- p1530/p1531= 2*pi*r0333*p0311 (rotativo) o r0333*p0311 (lineare)
- p2000 = numero di giri massimo del motore (p0322) se p0322 è diverso da 0, altrimenti numero di giri nominale del motore (p0311)

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

- p2175 = impostazione di fabbrica
- p2177 = impostazione di fabbrica

p0505 Selezione sistema di unità / Selez. sist. unità

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: C2(5)	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 1
Tipo di dati: Integer16	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: Applicazioni	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
1	4	1

Descrizione: Parametro di impostazione del sistema di unità corrente.

Valore:
1: Sistema di unità SI
2: Sistema di unità relativo/SI
3: Sistema di unità US
4: Sistema di unità relativo/US

Dipendenza: Il parametro non può essere modificato se è stata impostata la priorità di comando.

Cautela: Se si seleziona una rappresentazione riferita e successivamente si modificano i parametri di riferimento (ad es. p2000), anche il significato fisico di alcuni parametri di regolazione viene adeguato. Come conseguenza, è possibile che si modifichi il comportamento di regolazione (vedere p1576, p1621, p1744, p1752, p1755 e p1609, p1612, p1619, p1620).

Nota: Parametri di riferimento per il sistema di unità % sono ad es. p2000 ... p2004. Questi vengono visualizzati a seconda della selezione con unità SI o US.

p0528 Sistema di unità per il guadagno del regolatore / Sist_un guad_reg

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: C2(5)	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 4
Tipo di dati: Integer16	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: Applicazioni	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
0	1	0

Descrizione: Impostazione del sistema di unità per i guadagni del regolatore.

Valore:
0: Rappresentazione fisica/% (p0505)
1: Rappresentazione adimensionale (riferita)

Nota: Per p0528 = 0 (fisico/%) vale:

Possono essere commutati i parametri dipendenti tra rappresentazione fisica e % tramite p0505.

Per SERVO (r0107) vale quanto segue:

Il parametro viene preimpostato con il valore 0 e non è modificabile.

p0530[0...n] Selezione esecuzione dei cuscinetti / Sel. esec_cusc

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: C2(1, 3)	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 1
Tipo di dati: Unsigned16	**Indice dinamico:** MDS, p0130	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: Motore	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: FEM	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
0	104	0

Descrizione: Impostazione dell'esecuzione cuscinetti.

0 = nessuna indicazione

1 = immissione manuale

101 = STANDARD

102 = PERFORMANCE

103 = HIGH PERFORMANCE

104 = ADVANCED LIFETIME

In caso di modifica dell'esecuzione dei cuscinetti, il numero di codice del cuscinetto (p0531) viene impostato di conseguenza.

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

Dipendenza: Vedi anche: p0301, p0531, p1082

Cautela: Se viene immessa un'esecuzione dei cuscinetti valida (p0530), i parametri della lista dei cuscinetti non sono modificabili (protezione in scrittura). La protezione in scrittura è rimossa quando viene immessa l'esecuzione di cuscinetti 1.

Attenzione: Se p0530 viene modificato durante la messa in servizio rapida (p0010 = 1), viene preimpostato un valore adeguato per il numero di giri massimo p1082, utilizzato anche per la messa in servizio rapida. Ciò non avviene nel corso della messa in servizio del motore (p0010 = 3). Il numero di giri massimo del cuscinetto rientra nella limitazione del numero di giri massimo p1082.

Nota: Per un motore con DRIVE-CLiQ, il parametro p0530 può essere modificato solo in valore 1 (immissione manuale).

p0531[0...n] Selezione numero di codice dei cuscinetti / Sel.n.codice cusc.

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN	**Modificabile:** C2(3)	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 1
	Tipo di dati: Unsigned16	**Indice dinamico:** MDS, p0130	**Schema logico:** -
	Gruppo Par.: Motore	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
	Non con tipo mot.: FEM	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
	Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
	0	65535	0

Descrizione: Visualizzazione e impostazione del numero di codice dei cuscinetti.

In caso di immissione di p0301 e p0530 viene impostato automaticamente con i valori delle liste parametri interne e non può essere modificato (protezione in scrittura). Per rimuovere la protezione in scrittura si devono rispettare le informazioni in p0530.

Modificando il numero di codice dei cuscinetti (escluso il valore 0), tutti i parametri dei cuscinetti vengono impostati con i valori delle liste parametri interne.

Dipendenza: Vedi anche: p0301, p0530, p1082

Attenzione: Se p0531 viene modificato durante la messa in servizio rapida (p0010 = 1), viene preimpostato un valore adeguato per il numero di giri massimo p1082, utilizzato anche per la messa in servizio rapida. Ciò non avviene nel corso della messa in servizio del motore (p0010 = 3). Il numero di giri massimo del cuscinetto rientra nella limitazione del numero di giri massimo p1082.

Nota: In caso di motore con DRIVE-CLiQ il parametro p0531 non può essere modificato.

p0532[0...n] Numero di giri massimo del cuscinetto / n_max cuscin.

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN	**Modificabile:** C2(1, 3)	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 1
	Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** MDS, p0130	**Schema logico:** -
	Gruppo Par.: Motore	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
	Non con tipo mot.: FEM	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
	Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
	0.0 [1/min]	210000.0 [1/min]	0.0 [1/min]

Descrizione: Impostazione del numero di giri massimo per il cuscinetto.

Dipendenza: Vedi anche: p1082

Cautela: Per i motori della lista motori (p0301) questo parametro viene preassegnato se si è selezionata un'esecuzione dei cuscinetti (p0530) o un codice dei cuscinetti (p0531). Se si seleziona un motore dell'elenco, questo parametro non può essere modificato (protezione in scrittura). Per rimuovere la protezione in scrittura si devono rispettare le informazioni in p0530.

Attenzione: Se p0532 viene modificato durante la messa in servizio rapida (p0010 = 1), il numero di giri massimo p1082 utilizzato anche per la messa in servizio rapida viene preimpostato a un valore adeguato. Ciò non avviene nel corso della messa in servizio del motore (p0010 = 3). Il numero di giri massimo del cuscinetto rientra nella limitazione del numero di giri massimo p1082.

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

p0570 Lista di disabilitazione: numero valori attivi / N.valori lista dis

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: U, T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 2
Tipo di dati: Unsigned8	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: Applicazioni	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
0	50	0

Descrizione: Impostazione del numero di parametri nella lista di disabilitazione p0571 che devono essere esclusi dal calcolo automatico dei parametri di motore e regolazione (vedi p0340, p0578), a partire dall'indice 0.

Nota: Determina il numero di dati da considerare in p0571. Il valore 0 disattiva l'intera lista.

p0571[0...49] Lista di disabilitazione calcolo parametri motore/regolazione / Lista disab. calc.

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: U, T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 2
Tipo di dati: Integer16	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: Applicazioni	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
0	2142	0

Descrizione: La lista di disabilitazione contiene i parametri che devono essere esclusi dal calcolo automatico dei parametri di motore e regolazione (p0340, p0578).

Valore:
0: Nessun parametro
348: Numero di giri d'uso per indebolimento di campo Vdc = 600 V
600: Sensore temperatura motore
640: Limite di corrente
1082: Num. giri max.
1441: Valore attuale di numero di giri, tempo di livellamento
1460: Guadagno P del regolatore del n. di giri
1462: Tempo d'integrazione del regolatore del n. di giri
1470: Guadagno P del regolatore del n. di giri senza encoder
1472: Tempo d'integrazione del regolatore del n. di giri senza encoder
1520: Limite di coppia superiore o motorio
1521: Limite di coppia inferiore o generatorio
1530: Limite di potenza motorio
1531: Limite di potenza generatorio
1590: Regolatore di flusso, guadagno P
1592: Regolatore di flusso, tempo dell'azione integratrice
1656: Filtro del valore di riferimento di corrente, attivazione
2141: Valore di soglia di numero di giri 1
2142: Numero di giri di isteresi 1

Nota: p0570 determina il numero dei dati (a partire dall'Indice 0) per cui deve vale il blocco. In p0572 è possibile impostare per quali set di dati azionamento deve valere la lista di disabilitazione.

Se si imposta il numero di parametro di un set di dati motore, questo non viene sovrascritto se solamente un set di dati azionamento rimanda a questo set di dati motore (p0186).

p0572[0...n] Attiva lista di disabilitazione / Lista disab. att.

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: U, T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 2
Tipo di dati: Integer16	**Indice dinamico:** DDS, p0180	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: Applicazioni	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
0	1	0

Descrizione: Attivazione o disattivazione della sovrascrittura dei parametri della lista di disabilitazione p0571 nel calcolo dei parametri di regolazione e motore per il set di dati azionamento interessato (indice = DDS).

Valore:
0: No
1: Sì

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

Nota: 0: Il calcolo automatico (p0340, p0578) sovrascrive anche i parametri della lista p0571.
1: Il calcolo automatico (p0340, p0578) non sovrascrive i parametri della lista p0571.

p0573 Blocco calcolo automatico valori di riferimento / Blocco calcolo

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: U, T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 2
Tipo di dati: Integer16	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: Applicazioni	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
0	1	0

Descrizione: Impostazione per il blocco del calcolo dei parametri di riferimento (ad es. p2000) nel calcolo automatico dei parametri di motore e regolazione (p0340, p3900).

Valore:
0: No
1: Sì

Attenzione: Il blocco del calcolo del valore di riferimento viene rimosso quando si immettono nuovi parametri del motore (ad es. p0305) ed è presente solo un set di dati dell'azionamento (p0180 = 1). Questo caso corrisponde a una prima messa in servizio.

Dopo il calcolo dei parametri del motore e di regolazione (p0340, p3900), il blocco del calcolo del valore di riferimento viene riattivato automaticamente.

Nota: Valore = 0:

Il calcolo automatico (p0340, p3900) sovrascrive i parametri di riferimento.

Valore = 1:

Il calcolo automatico (p0340, p3900) non sovrascrive i parametri di riferimento.

p0578[0...n] Calcolo dei parametri dipendenti dalla tecnologia / Calcolo param tecn

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: C2(5), T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 2
Tipo di dati: Integer16	**Indice dinamico:** DDS, p0180	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: Applicazioni	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
0	1	0

Descrizione: Il parametro serve per il calcolo di tutti i parametri che dipendono dall'applicazione tecnologica (p0500).

Vengono calcolati tutti i parametri che possono essere rilevati anche con p0340 = 5.

Valore:
0: Nessun calcolo
1: Calcolo completo

Nota: Al termine dei calcoli viene impostato automaticamente p0578 = 0.

p0580 Tastatore di misura, morsetto di ingresso / Mors.ing.tast.mis

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: U, T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: Integer16	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: Encoder	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
0	7	0

Descrizione: Impostazione del morsetto di ingresso per il tastatore di misura per la misura del valore attuale del numero di giri.

Valore:
0: Nessun tastatore di misura
1: DI/DO 9 (X132.2)
2: DI/DO 10 (X132.3)
3: DI/DO 11 (X132.4)
7: DI/DO 8 (X132.1)

Dipendenza: Vedi anche: p0728

Vedi anche: A07498

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

Nota: Il morsetto deve essere impostato come ingresso (p0728).
In caso di rifiuto della modifica del parametro, è necessario verificare se il morsetto di ingresso viene già utilizzato in p0488, p0489, p0493, p0494, p0495, p0680, p2517 o p2518.
DI/DO: Bidirectional Digital Input/Output (ingresso/uscita digitale bidirezionale)

p0595 Selezione unità tecnologica / Sel. unità tecnol.

SERVO_S110-CAN (Reg. PID), SERVO_S110-DP (Reg. PID), SERVO_S110-PN (Reg. PID)

Modificabile: C2(5)	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 1
Tipo di dati: Integer16	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: Applicazioni	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1

Min	Max	Impostazione di fabbrica
1	32	1

Descrizione: Selezione dell'unità per i parametri del regolatore PID.

Valore:
1: %
2: Riferito a 1, adimensionale
3: bar
4: °C
5: Pa
6: ltr/s
7: m³/s
8: ltr/min
9: m³/min
10: ltr/h
11: m³/h
12: kg/s
13: kg/min
14: kg/h
15: t/min
16: t/h
17: N
18: kN
19: Nm
20: psi
21: °F
22: gallon/s
23: inch³/s
24: gallon/min
25: inch³/min
26: gallon/h
27: inch³/h
28: lb/s
29: lb/min
30: lb/h
31: lbf
32: lbf ft

Dipendenza: Solo le unità di parametri con il gruppo di unità 9_1 possono essere commutate mediante questo parametro.
Vedi anche: p0596

p0596 Grandezza di riferimento dell'unità tecnologica / Rif. unità tecnol.

SERVO_S110-CAN (Reg. PID), SERVO_S110-DP (Reg. PID), SERVO_S110-PN (Reg. PID)

Modificabile: T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 1
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: -	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1

Min	Max	Impostazione di fabbrica
0.01	340.28235E36	1.00

Descrizione: Impostazione della grandezza di riferimento per l'unità tecnologica.

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

In caso di commutazione a un'unità assoluta mediante il parametro di commutazione 595, tutti i parametri interessati si riferiscono a questa grandezza di riferimento.

Dipendenza: Vedi anche: p0595

p0600[0...n] Sensore della temperatura motore per sorveglianza / Sens.temp mot

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: C2(3), U, T	**Calcolato:** CALC_MOD_ALL	**Livello di accesso:** 2
Tipo di dati: Integer16	**Indice dinamico:** MDS, p0130	**Schema logico:** 8016
Gruppo Par.: Motore	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
0	11	1

Descrizione: Impostazione del sensore per la sorveglianza della temperatura del motore.

Valore:
0: Nessun sensore
1: Sensore di temperatura tramite encoder 1
10: Sensore di temperatura tramite interconnessione BICO
11: Sensore di temperatura tramite Motor Module/morsetti CU

Dipendenza: Vedi anche: r0458, p0601, p0603

Cautela: Se con il sensore di temperatura selezionato (p0600 > 0) non viene collegato il sensore di temperatura del motore bensì un altro encoder, è necessario disinserire l'adattamento della temperatura delle resistenze del motore. In caso contrario, nel funzionamento di regolazione si verificano errori di coppia che possono anche portare all'impossibilità di arrestare l'azionamento.

Attenzione: Questo parametro viene calcolato nell'azionamento tramite p0340 ed è bloccato con p0340 > 0.

Nota: Per p0600 = 0:

Nei motori asincroni la temperatura del motore viene calcolata tramite il modello termico del motore (vedere anche p0612 bit 1).

Per p0600 = 10:

l'interconnessione BICO deve essere effettuata tramite l'ingresso connettore CI: p0603.

Per p0600 = 11:

con SINAMICS S120 AC Drive (AC/AC) e Control Unit Adapter CUA31 il collegamento del sensore di temperatura avviene sull'adattatore (X210).

p0601[0...n] Sensore della temperatura motore, tipo di sensore / Sens_temp_mot tipo

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: C2(3), U, T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 2
Tipo di dati: Integer16	**Indice dinamico:** MDS, p0130	**Schema logico:** 8016
Gruppo Par.: Motore	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
0	3	2

Descrizione: Impostazione del tipo di sensore per la sorveglianza della temperatura del motore.

Valore:
0: Nessun sensore
1: Avviso e temporizzatore PTC
2: KTY84
3: KTY84 e PTC (solo per motori con DRIVE-CLiQ)

Dipendenza: Il modello termico del motore viene calcolato solo con p0612.1 = 1.

Vedi anche: r0458, p0600, p0612

Nota: Il sensore di temperatura per l'analisi della temperatura viene impostato in p0600.

Per p0600 = 10 (sensore di temperatura tramite interconnessione BICO) l'impostazione in p0601 non ha alcuna rilevanza.

Per informazioni sull'utilizzo dei sensori di temperatura consultare la seguente documentazione:

- Descrizione hardware dei relativi componenti
- SINAMICS S120 Manuale per la messa in servizio

Per p0601 = 1 (avviso e temporizzatore PTC):

Resistenza di apertura = 1650 Ohm.

Quando viene superata la resistenza di apertura viene emesso un avviso corrispondente e dopo che è trascorso il tempo di ritardo impostato in p0606 viene emessa un'anomalia corrispondente.

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

Per p0601 = 3 (KTY84 e PTC (solo per motori con DRIVE-CLiQ)):
Il valore viene impostato automaticamente per i motori con DRIVE-CLiQ che utilizzano 2 sensori di temperatura.

p0603 CI: Sorgente del segnale temperatura motore / S_s temp. mot.

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: C2(3), T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 2
Tipo di dati: Unsigned32 / FloatingPoint32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 8016
Gruppo Par.: Motore	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** p2006	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
-	-	0

Descrizione: Impostazione della sorgente del segnale per l'analisi della temperatura del motore mediante interconnessione BICO.

Dipendenza: Vedi anche: p0600

Nota: Sensore di temperatura KTY: intervallo di temperatura valido -48 °C ... 248 °C.
Sensore temperatura PTC:
Con il valore -50 °C vale quanto segue: temperatura motore < temperatura di intervento nominale del PTC.
Con il valore 250 °C vale quanto segue: temperatura motore >= temperatura di intervento nominale del PTC.
Nota:
In caso di utilizzo del Terminal Module 31 (TM31) vale quanto segue:
- Il tipo di sensore utilizzato viene impostato tramite p4100.
- Il segnale di temperatura viene interconnesso tramite CO: r4105.

p0604[0...n] Temperatura motore, soglia di avviso / Soglia avv.t_mot

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: C2(3), U, T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 2
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** MDS, p0130	**Schema logico:** 8016
Gruppo Par.: Motore	**Gruppo delle unità:** 21_1	**Selezione unità:** p0505
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
0.0 [°C]	200.0 [°C]	120.0 [°C]

Descrizione: Impostazione della soglia di avviso per la sorveglianza della temperatura del motore.

Dipendenza: Vedi anche: p0606

Cautela: Se si seleziona un motore dell'elenco (p0301), questo parametro viene automaticamente predefinito ed è protetto in scrittura. Per togliere la protezione in scrittura si devono rispettare le informazioni in p0300.

Nota: L'isteresi per il ritiro dell'avviso è pari a 2 Kelvin.
Il parametro viene resettato quando si esce dalla messa in servizio con p3900 > 0, se non è impostato un motore dell'elenco (vedere p0300).

p0605[0...n] Temperatura motore, soglia di anomalia / Soglia anom.t_mot

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: C2(3), U, T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 2
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** MDS, p0130	**Schema logico:** 8016, 8017
Gruppo Par.: Motore	**Gruppo delle unità:** 21_1	**Selezione unità:** p0505
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
0.0 [°C]	200.0 [°C]	145.0 [°C]

Descrizione: Impostazione della soglia di anomalia per la sorveglianza della temperatura del motore.

Cautela: Se si seleziona un motore dell'elenco (p0301), questo parametro viene automaticamente predefinito ed è protetto in scrittura. Per togliere la protezione in scrittura si devono rispettare le informazioni in p0300.

Nota: L'isteresi per il ritiro dell'anomalia è pari a 2 Kelvin.
Il parametro viene resettato quando si esce dalla messa in servizio con p3900 > 0, se non è impostato un motore dell'elenco (vedere p0300).

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

p0606[0...n] Temperatura motore, temporizzatore / Tempor. t_mot

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: C2(3), U, T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 2
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** MDS, p0130	**Schema logico:** 8016
Gruppo Par.: Motore	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
0.000 [s]	600.000 [s]	240.000 [s]

Descrizione: Impostazione del temporizzatore per la soglia di avviso della sorveglianza termica del motore.

Questo temporizzatore viene avviato se viene superata la soglia di avviso della temperatura (p0604).

Se il tempo del temporizzatore scade senza che il valore sia ridisceso sotto la soglia di avviso per temperatura, viene emessa l'anomalia F07011.

Se la soglia di anomalia di temperatura viene superata prima della scadenza del temporizzatore (p0605), viene emessa immediatamente l'anomalia F07011.

Finché la temperatura del motore non supera la soglia di anomalia e non scende al di sotto delle soglie di avviso, l'anomalia è tacitabile.

Dipendenza: Vedi anche: p0604, p0605

Vedi anche: F07011, A07910

Nota: Con p0606 = 0 s si disattiva il temporizzatore ed è attiva solo la soglia di anomalia.

Sensore KTY: Impostando il valore minimo, il temporizzatore viene disattivato e l'anomalia viene segnalata solo dopo che viene superato il valore di p0605.

Sensore PTC, contatto normalmente chiuso bimetallico: il valore minimo del temporizzatore non ha alcuna rilevanza particolare.

p0607[0...n] Errore sensore della temperatura, temporizzatore / Tempo err sensore

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: C2(3), U, T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 2
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** MDS, p0130	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: Motore	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
0.000 [s]	600.000 [s]	0.100 [s]

Descrizione: Impostazione del temporizzatore tra l'emissione di avviso e anomalia in caso di errore del sensore di temperatura.

Questo temporizzatore viene avviato in caso di errore del sensore. Se il tempo del temporizzatore scade ma l'errore del sensore persiste, viene segnalata l'anomalia corrispondente.

Attenzione: Il tempo parametrizzato viene arrotondato internamente a un multiplo intero di 48 ms.

Nota: Se si tratta di una macchina asincrona, all'impostazione del valore minimo il temporizzatore viene disattivato e non viene segnalata alcuna anomalia. La sorveglianza della temperatura avviene sulla base del modello termico.

p0611[0...n] Modello motore I2t, costante di tempo termica / Mot I2t T_term

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: C2(3), U, T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** MDS, p0130	**Schema logico:** 8017
Gruppo Par.: Motore	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: ASM, REL, FEM	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
0 [s]	20000 [s]	0 [s]

Descrizione: Impostazione della costante di tempo dell'avvolgimento.

La costante di tempo fornisce il tempo di riscaldamento dell'avvolgimento statorico freddo sotto carico con la corrente da fermo del motore fino al raggiungimento del 63 % della temperatura dell'avvolgimento permanentemente consentita.

Dipendenza: Questo parametro è utilizzato solo per i motori sincroni (p0300 = 2xx).

Vedi anche: r0034, p0612, p0615

Vedi anche: F07011, A07012, A07910

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

Cautela: Per i motori riportati nell'elenco dei motori (p0301), questo parametro viene preimpostato automaticamente dalla banca dati del motore.

Se si seleziona un motore dell'elenco, questo parametro non può essere modificato (protezione in scrittura). Per togliere la protezione in scrittura si devono rispettare le informazioni in p0300.

Nota: Il ripristino del parametro a p0611 = 0 provoca la disinserzione del modello termico del motore I2t (vedere anche p0612).

Se non è parametrizzato un sensore di temperatura, la temperatura ambiente per il modello termico del motore può essere ricavata da p0625.

p0612[0...n] Configurazione modello motore termico / Conf mod mot term

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: U, T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 2
Tipo di dati: Unsigned16	**Indice dinamico:** MDS, p0130	**Schema logico:** 8017
Gruppo Par.: -	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: REL, FEM	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
-	-	0010 bin

Descrizione: Impostazione della configurazione per il modello motore termico.

Campo di bit:

Bit	Nome del segnale	Segnale 1	Segnale 0	FP
00	Attivazione del modello motore I2t	Sì	No	-
01	Attivazione del modello di temperatura motore	Sì	No	-

Dipendenza: Vedi anche: r0034, p0611, p0615

Nota: Per bit 00:

Questo bit è utilizzato solo per i motori sincroni ad eccitazione permanente (p0300 = 2xx). L'attivazione della sorveglianza termica I2t è possibile solo se la costante di tempo è maggiore di zero (p0611 > 0).

Per bit 01:

Questo bit permette di inserire e disinserire il modello motore termico per i motori asincroni.

p0615[0...n] Modello motore I2t, soglia di anomalia / Sogl_an mod_m I2t

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: C2(3), U, T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 2
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** MDS, p0130	**Schema logico:** 8017
Gruppo Par.: Motore	**Gruppo delle unità:** 21_1	**Selezione unità:** p0505
Non con tipo mot.: ASM, REL, FEM	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
0.0 [°C]	220.0 [°C]	180.0 [°C]

Descrizione: Impostazione della soglia di anomalia per la sorveglianza tramite il modello termico del motore I2t.

Dipendenza: Questo parametro è utilizzato solo per i motori sincroni ad eccitazione permanente (p0300 = 2xx).

Vedi anche: r0034, p0611, p0612

Vedi anche: F07011, A07012

Cautela: Se si seleziona un motore dell'elenco (p0301), questo parametro viene automaticamente predefinito ed è protetto in scrittura. Per togliere la protezione in scrittura si devono rispettare le informazioni in p0300.

p0616[0...n] Sovratemperatura motore, soglia di avviso 1 / Avviso temp.mot. 1

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: C2(3), U, T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 2
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** MDS, p0130	**Schema logico:** 8016
Gruppo Par.: Motore	**Gruppo delle unità:** 21_1	**Selezione unità:** p0505
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
0.0 [°C]	200.0 [°C]	195.0 [°C]

Descrizione: Impostazione della soglia di avviso 1 per la sorveglianza della temperatura del motore.

Nota: La soglia di avviso non è legata al temporizzatore p0606 come p0604. L'isteresi per il ritiro dell'anomalia è pari a 2 Kelvin.

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

p0620[0...n] Adattamento termico, resistenza statore e rotore / Adat.term.R mot

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: C2(3), U, T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 2
Tipo di dati: Integer16	**Indice dinamico:** MDS, p0130	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: Motore	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
0	2	2

Descrizione: Impostazione dell'adattamento termico della resistenza di statore / parte primaria e di rotore / parte secondaria in base a r0395 o r0396.

Valore:
0: Nessun adattamento termico di resistenza di statore e rotore
1: Resistenze adattate alle temperature del modello termico
2: Resistenze adattate a temper. misurata avvolgimento statorico

Nota: Con p0620 = 1 vale quanto segue:

La resistenza dello statore viene adattata con l'ausilio della temperatura in r0035 e la resistenza del rotore mediante la temperatura modello in r0633.

Con p0620 = 2 vale quanto segue:

La resistenza dello statore viene adattata con l'ausilio della temperatura in r0035. La temperatura del rotore per l'adattamento della resistenza del rotore viene calcolata a partire dalla temperatura dello statore (r0035) nel seguente modo:

theta_R = (r0628 + r0625) / (r0627 + r0625) * r0035

p0624[0...n] Offset temperatura del motore PT100 / Offs T_mot PT100

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: C2(3), U, T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** MDS, p0130	**Schema logico:** 8016
Gruppo Par.: Motore	**Gruppo delle unità:** 21_2	**Selezione unità:** p0505
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
-100.0 [K]	100.0 [K]	0.0 [K]

Descrizione: Impostazione dell'offset di temperatura per il valore di misura PT100.

Se sussiste una differenza tra la temperatura motore visualizzata in r0035 e la temperatura motore effettiva, questo offset può essere immesso nel parametro. In questo modo la differenza viene compensata.

Dipendenza: Vedi anche: p0600, p0601

Nota: Il parametro ha un'influenza solo con le seguenti impostazioni:

- Il sensore di temperatura della parte di potenza viene rilevato (p0600 = 11).
- Il tipo di sensore PT100 viene selezionato (p0601 = 5).

Se la resistenza collegata in serie con il PT100 è nota (ad es. resistenza del cavo di alimentazione), per la conversione occorre utilizzare la seguente formula:

Offset in p0624 = resistenza misurata in Ohm x 2.5 K / Ohm

Esempio:

Resistenza del cavo misurata = 2 Ohm

--> 2 Ohm x 2.5 K / Ohm = 5.0 K

p0625[0...n] Motore, temperatura ambiente / T amb. motore

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: C2(3), U, T	**Calcolato:** CALC_MOD_EQU	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** MDS, p0130	**Schema logico:** 8016
Gruppo Par.: Motore	**Gruppo delle unità:** 21_1	**Selezione unità:** p0505
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
-40 [°C]	80 [°C]	20 [°C]

Descrizione: Definizione della temperatura ambiente del motore per il calcolo del modello di temperatura del motore.

Nota: I parametri per la resistenza di statore e rotore (p0350, p0354) si riferiscono a questa temperatura.

Se per i motori sincroni ad eccitazione permanente viene attivato il modello motore termico I2t (vedere p0611), p0625 viene incluso nel calcolo del modello se non è presente alcun sensore di temperatura (vedere p0601).

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

p0626[0...n] Sovratemperatura motore, ferro dello statore / T mot con ferro

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: C2(3), U, T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** MDS, p0130	**Schema logico:** 8016
Gruppo Par.: Motore	**Gruppo delle unità:** 21_2	**Selezione unità:** p0505
Non con tipo mot.: PEM, REL, FEM	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
20 [K]	200 [K]	50 [K]

Descrizione: Definizione della sovratemperatura nominale del ferro dello statore rispetto alla temperatura ambiente.

Dipendenza: Per i motori delle serie 1LA5 e 1LA7 (vedere p0300) il parametro viene impostato in funzione di p0307 e p0311.
Vedi anche: p0625

Nota: Il parametro viene resettato quando si esce dalla messa in servizio con p3900 > 0, se non è impostato un motore dell'elenco (vedere p0300).

p0627[0...n] Motore, sovratemperatura, avvolgimento dello statore / Stat. sup.T mot

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: C2(3), U, T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** MDS, p0130	**Schema logico:** 8016
Gruppo Par.: Motore	**Gruppo delle unità:** 21_2	**Selezione unità:** p0505
Non con tipo mot.: PEM, REL, FEM	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
20 [K]	200 [K]	80 [K]

Descrizione: Definizione della sovratemperatura nominale dell'avvolgimento dello statore rispetto alla temperatura ambiente.

Dipendenza: Per i motori delle serie 1LA5 e 1LA7 (vedere p0300) il parametro viene impostato in funzione di p0307 e p0311.
Vedi anche: p0625

Nota: Il parametro viene resettato quando si esce dalla messa in servizio con p3900 > 0, se non è impostato un motore dell'elenco (vedere p0300).

p0628[0...n] Motore, sovratemperatura, avvolgimento del rotore / T mot con rotore

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: C2(3), U, T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** MDS, p0130	**Schema logico:** 8016
Gruppo Par.: Motore	**Gruppo delle unità:** 21_2	**Selezione unità:** p0505
Non con tipo mot.: PEM, REL, FEM	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
20 [K]	200 [K]	100 [K]

Descrizione: Definizione della sovratemperatura nominale del rotore a gabbia rispetto alla temperatura ambiente.

Dipendenza: Per i motori delle serie 1LA5 e 1LA7 (vedere p0300) il parametro viene impostato in funzione di p0307 e p0311.
Vedi anche: p0625

Nota: Il parametro viene resettato quando si esce dalla messa in servizio con p3900 > 0, se non è impostato un motore dell'elenco (vedere p0300).

r0630[0...n] Modello termico del motore, temperatura ambiente / Amb.MotTMod T

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 4
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** MDS, p0130	**Schema logico:** 8016
Gruppo Par.: Motore	**Gruppo delle unità:** 21_1	**Selezione unità:** p0505
Non con tipo mot.: PEM, REL, FEM	**Normalizzazione:** p2006	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
- [°C]	- [°C]	- [°C]

Descrizione: Visualizzazione della temperatura ambiente del modello termico del motore.

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

r0631[0...n] Modello termico del motore, temperatura ferro statore / MotTMod T_ferro

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 4
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** MDS, p0130	**Schema logico:** 8016
Gruppo Par.: Motore	**Gruppo delle unità:** 21_1	**Selezione unità:** p0505
Non con tipo mot.: PEM, REL, FEM	**Normalizzazione:** p2006	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
- [°C]	- [°C]	- [°C]

Descrizione: Visualizzazione della temperatura del ferro dello statore del modello termico del motore.

r0632[0...n] Modello termico del motore, temperatura avvolgimento statore / MotTMod T_rame

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 4
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** MDS, p0130	**Schema logico:** 8016
Gruppo Par.: Motore	**Gruppo delle unità:** 21_1	**Selezione unità:** p0505
Non con tipo mot.: PEM, REL, FEM	**Normalizzazione:** p2006	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
- [°C]	- [°C]	- [°C]

Descrizione: Visualizzazione della temperatura dell'avvolgimento dello statore del modello termico del motore.

r0633[0...n] Modello termico del motore, temperatura rotore / MotTMod T_rot

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 4
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** MDS, p0130	**Schema logico:** 8016
Gruppo Par.: Motore	**Gruppo delle unità:** 21_1	**Selezione unità:** p0505
Non con tipo mot.: PEM, REL, FEM	**Normalizzazione:** p2006	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
- [°C]	- [°C]	- [°C]

Descrizione: Visualizzazione della temperatura rotore del modello termico del motore.

p0640[0...n] Limite di corrente / Limite di corrente

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: C2(1, 3), U, T	**Calcolato:** CALC_MOD_ALL	**Livello di accesso:** 2
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** DDS, p0180	**Schema logico:** 5722, 6640
Gruppo Par.: Motore	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
0.00 [Aeff]	10000.00 [Aeff]	0.00 [Aeff]

Descrizione: Impostazione del limite di corrente.

Dipendenza: Vedi anche: r0209, p0323

Nota: Dato che il parametro fa parte della messa in servizio rapida (p0010 = 1), in caso di modifica di p0305, p0323 e p0338 viene effettuata una preimpostazione adatta.

Il limite di corrente p0640 viene limitato a r0209 e p0323. La limitazione a p0323 non avviene se qui è inserito il valore zero.

Il limite di corrente risultante viene visualizzato in r0067. r0067 viene eventualmente ridotto attraverso il modello termico del Motor Module.

I limiti di coppia e di potenza (p1520, p1521, p1530, p1531) adatti al limite di corrente vengono calcolati automaticamente all'uscita dalla messa in servizio rapida tramite p3900 > 0 o con l'ausilio della parametrizzazione automatica tramite p0340 = 3, 5.

Per VECTOR (p0107) vale quanto segue:

p0640 viene limitato a 4.0 x p0305.

p0640 viene impostato in occasione della messa in servizio automatica (ad es. a 1.5 x p0305, con p0305 = r0207[1]).

p0640 deve essere immesso in occasione della messa in servizio. Per questo motivo p0640 non viene calcolato mediante la parametrizzazione automatica all'uscita dalla messa in servizio rapida (p3900 > 0).

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

Per SERVO (p0107) vale quanto segue:

p0640 viene impostato nel seguente modo con la parametrizzazione automatica (p0340 = 1, p3900 > 0) tenendo conto delle limitazioni r0209 e r0323:

- Per motori asincroni: p0640 = 1.5 x p0305
- Per motori sincroni: p0640 = p0338

p0642[0...n] Riduzione di corrente funzionamento senza encoder / Rid.cor.fun.s.enc.

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: C2(1, 3), U, T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 1
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** DDS, p0180	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: Motore	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
0.00 [%]	100.00 [%]	100.00 [%]

Descrizione: Impostazione della riduzione del limite di corrente nel funzionamento senza encoder.

Il valore è riferito a p0640.

Dipendenza: Vedi anche: r0209, p0323, p0491, p0640, p1300, p1404

Nota: Se il motore viene fatto funzionare sia con che senza encoder (ad es. p0491 diverso da 0 o p1404 < p1082), la corrente massima può essere ridotta nel funzionamento senza encoder. In questo modo si riducono le variazioni dei dati del motore di disturbo e dovute a saturazione nel funzionamento senza encoder.

p0643[0...n] Protezione contro le sovratensioni nei motori sincroni / Prot_sovratens.

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: Integer16	**Indice dinamico:** MDS, p0130	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: Motore	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
0	1	0

Descrizione: Impostazione della protezione contro le sovratensioni nei motori sincroni nell'ambito dell'indebolimento di campo.

Valore:
0: Nessun provvedimento
1: Voltage Protection Module (VPM)

Dipendenza: Vedi anche: p0316, p1082, p1231, p9601, p9801

Vedi anche: F07432, F07906, F07907

Attenzione: In caso di eliminazione della limitazione del numero di giri, è responsabilità dell'utente provvedere a un'adeguata protezione contro le sovratensioni.

Nota: I motori sincroni possono generare elevate tensioni di circuito intermedio nell'ambito dell'indebolimento di campo. Vi sono diversi modi per proteggere l'azionamento dal rischio di danneggiamento per sovracorrente:

- Limitare la velocità massima (p1082) senza ulteriore protezione.

Il numero massimo di giri senza protezione si ricava come segue:

p1082 [1/min] <= 11.695 * r0297/p0316 [Nm/A]

- Utilizzare un Voltage Protection Module (VPM) insieme alla funzione "Coppia disinserita in sicurezza" (p9601, p9801).

Il VPM cortocircuita il motore in caso di anomalia. Siccome durante il cortocircuito deve esserci la cancellazione impulsi, i morsetti per la funzione "'Coppia disinserita in sicurezza" devono essere collegati al VPM.

- Attivare la protezione di tensione interna (IVP) con p1231 = 3.

p0650[0...n] Ore correnti di esercizio motore / t_funz mot. corr.

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: Unsigned32	**Indice dinamico:** MDS, p0130	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: Motore	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
0 [h]	4294967295 [h]	0 [h]

Descrizione: Visualizzazione delle ore di esercizio per il motore corrispondente.

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

Il contatore delle ore d'esercizio avanza con l'abilitazione impulsi. Quando si rimuove l'abilitazione degli impulsi, il contatore viene arrestato e il valore memorizzato.

Dipendenza: Vedi anche: p0651
Vedi anche: A01590

Nota: Il contatore delle ore d'esercizio in p0650 può essere solamente azzerato. Viene impostato automaticamente p0651 = 0.
Con p0651 = 0 il contatore delle ore d'esercizio è azzerato.
Il contatore delle ore d'esercizio funziona solo con il set di dati motore 0 e 1 (Motor Data Set, MDS).

p0651[0...n] Intervallo di manutenzione ore d'esercizio motore / Int manut t_es.mot

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: Unsigned32	**Indice dinamico:** MDS, p0130	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: Motore	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
0 [h]	150000 [h]	0 [h]

Descrizione: Impostazione dell'intervallo di manutenzione in ore per il motore corrispondente.
Dopo il raggiungimento delle ore d'esercizio qui impostate viene emessa un'anomalia corrispondente.

Dipendenza: Vedi anche: p0650
Vedi anche: A01590

Nota: Con p0651 = 0 il contatore delle ore d'esercizio è azzerato.
Il contatore delle ore d'esercizio funziona solo con il set di dati motore 0 e 1 (Motor Data Set, MDS).

p0680[0...7] Morsetto d'ingresso tastatore di misura centrale / Mors.ingr.tast.cen

CU_S110-CAN, CU_S110-DP, CU_S110-PN

Modificabile: U, T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: Integer16	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: Encoder	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
0	7	0

Descrizione: Impostazione degli ingressi digitali utilizzati con la funzione "Analisi tastatore di misura centrale".
p0680[0]: Ingresso digitale tastatore di misura 1
p0680[1]: Ingresso digitale tastatore di misura 2
...
p0680[7]: Ingresso digitale tastatore di misura 8

Valore:
0: Nessun tastatore di misura
1: DI/DO 9 (X132.2)
2: DI/DO 10 (X132.3)
3: DI/DO 11 (X132.4)
7: DI/DO 8 (X132.1)

Dipendenza: Vedi anche: p0728

Nota: DI/DO: Bidirectional Digital Input/Output (ingresso/uscita digitale bidirezionale)
Presupposto: Il DI/DO deve essere impostato come ingresso (p0728.x = 0).
In caso di rifiuto della modifica del parametro, è necessario verificare se il morsetto di ingresso viene già utilizzato in p0488, p0489, p0493, p0494, p0495, p0580, p2517 o p2518.

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

p0681 BI: Sorgente del segnale di sincronizzazione tastatore centrale / Seg.sincr.tast.cen

CU_S110-CAN, CU_S110-DP, CU_S110-PN

Modificabile: T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: Unsigned32 / Binary	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: Comandi	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
-	-	0

Descrizione: Impostazione della sorgente del segnale per il segnale di sincronizzazione (SYN) della funzione "Analisi tastatore di misura centrale".

Mediante questo segnale viene eseguita una sincronizzazione dell'ora di sistema comune tra master e slave.

Attenzione: Il parametro potrebbe essere protetto per via di p0922 o p2079 e non può essere modificato.

p0682 CI: Sorgente del segnale parola di comando tastatore centrale / S_s STW tast.cen.

CU_S110-CAN, CU_S110-DP, CU_S110-PN

Modificabile: T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: Unsigned32 / Integer16	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: Indicazioni, segnali	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
-	-	0

Descrizione: Impostazione della sorgente del segnale per la parola di comando della funzione "Analisi tastatore di misura centrale".

p0684 Metodo di analisi del tastatore di misura centrale / Tast.cen. met.anal

CU_S110-CAN, CU_S110-DP, CU_S110-PN

Modificabile: U, T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: Integer16	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: Encoder	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
0	1	0

Descrizione: Impostazione del metodo di valutazione per la funzione "Analisi del tastatore di misura centrale".

Valore:
0: Misura con handshake
1: Misura senza handshake

Nota: In caso di misura senza handshake è possibile una frequenza di analisi maggiore del tastatore di misura.

L'impostazione "Misura senza handshake" deve essere supportata dal controllo numerico sovraordinato. Per SIMOTION D con SINAMICS integrato o con CX32 quest'impostazione non è utilizzabile.

r0685 Visualizzazione parola di comando tastatore centrale / Tast.cen. vis.S_s

CU_S110-CAN, CU_S110-DP, CU_S110-PN

Modificabile: -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: Unsigned16	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: Comandi	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
-	-	-

Descrizione: Visualizzazione della parola di comando per la funzione "Analisi del tastatore di misura centrale".

Campo di bit:

Bit	Nome del segnale	Segnale 1	Segnale 0	FP
00	Fronte di discesa tastatore di misura 1	Sì	No	-
01	Fronte di discesa tastatore di misura 2	Sì	No	-
02	Fronte di discesa tastatore di misura 3	Sì	No	-
03	Fronte di discesa tastatore di misura 4	Sì	No	-
04	Fronte di discesa tastatore di misura 5	Sì	No	-
05	Fronte di discesa tastatore di misura 6	Sì	No	-
06	Fronte di discesa tastatore di misura 7	Sì	No	-
07	Fronte di discesa tastatore di misura 8	Sì	No	-

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

08	Fronte di salita tastatore di misura 1	Sì	No	-
09	Fronte di salita tastatore di misura 2	Sì	No	-
10	Fronte di salita tastatore di misura 3	Sì	No	-
11	Fronte di salita tastatore di misura 4	Sì	No	-
12	Fronte di salita tastatore di misura 5	Sì	No	-
13	Fronte di salita tastatore di misura 6	Sì	No	-
14	Fronte di salita tastatore di misura 7	Sì	No	-
15	Fronte di salita tastatore di misura 8	Sì	No	-

r0686[0...7] CO: Fronte di salita tempo di misura tastatore centrale / t_mis 0/1 tast.cen

CU_S110-CAN, CU_S110-DP, CU_S110-PN

Modificabile: -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: Unsigned16	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: Indicazioni, segnali	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
-	-	-

Descrizione:

Visualizzazione del tempo di misura per fronte di salita all'ingresso digitale nella funzione "Analisi del tastatore di misura centrale".

Il tempo di misura viene indicato come valore a 16 bit con risoluzione 0.25 µs.

r0686[0]: Tempo di misura fronte di salita tastatore di misura 1
r0686[1]: Tempo di misura fronte di salita tastatore di misura 2
r0686[2]: Tempo di misura fronte di salita tastatore di misura 3
r0686[3]: Tempo di misura fronte di salita tastatore di misura 4
r0686[4]: Tempo di misura fronte di salita tastatore di misura 5
r0686[5]: Tempo di misura fronte di salita tastatore di misura 6
r0686[6]: Tempo di misura fronte di salita tastatore di misura 7
r0686[7]: Tempo di misura fronte di salita tastatore di misura 8

r0687[0...7] CO: Fronte di discesa tempo di misura tastatore centrale / t_mis 1/0 tast.cen

CU_S110-CAN, CU_S110-DP, CU_S110-PN

Modificabile: -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: Unsigned16	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: Indicazioni, segnali	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
-	-	-

Descrizione:

Visualizzazione del tempo di misura per fronte di discesa all'ingresso digitale nella funzione "Analisi del tastatore di misura centrale".

Il tempo di misura viene indicato come valore a 16 bit con risoluzione 0.25 µs.

r0687[0]: Tempo di misura fronte di discesa tastatore di misura 1
r0687[1]: Tempo di misura fronte di discesa tastatore di misura 2
r0687[2]: Tempo di misura fronte di discesa tastatore di misura 3
r0687[3]: Tempo di misura fronte di discesa tastatore di misura 4
r0687[4]: Tempo di misura fronte di discesa tastatore di misura 5
r0687[5]: Tempo di misura fronte di discesa tastatore di misura 6
r0687[6]: Tempo di misura fronte di discesa tastatore di misura 7
r0687[7]: Tempo di misura fronte di discesa tastatore di misura 8

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

r0688 CO: Visualizzazione parola di stato tastatore centrale / Tast.cen. vis. ZSW

CU_S110-CAN, CU_S110-DP, CU_S110-PN

Modificabile: -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: Unsigned16	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: Indicazioni, segnali	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
-	-	-

Descrizione: Visualizzazione della parola di stato per la funzione "Analisi del tastatore di misura centrale".

Campo di bit:

Bit	Nome del segnale	Segnale 1	Segnale 0	FP
00	Ingresso digitale tastatore di misura 1	High	Low	-
01	Ingresso digitale tastatore di misura 2	High	Low	-
02	Ingresso digitale tastatore di misura 3	High	Low	-
03	Ingresso digitale tastatore di misura 4	High	Low	-
04	Ingresso digitale tastatore di misura 5	High	Low	-
05	Ingresso digitale tastatore di misura 6	High	Low	-
06	Ingresso digitale tastatore di misura 7	High	Low	-
07	Ingresso digitale tastatore di misura 8	High	Low	-
08	Sottocampionamento tastatore di misura 1	High	Low	-
09	Sottocampionamento tastatore di misura 2	High	Low	-
10	Sottocampionamento tastatore di misura 3	High	Low	-
11	Sottocampionamento tastatore di misura 4	High	Low	-
12	Sottocampionamento tastatore di misura 5	High	Low	-
13	Sottocampionamento tastatore di misura 6	High	Low	-
14	Sottocampionamento tastatore di misura 7	High	Low	-
15	Sottocampionamento tastatore di misura 8	High	Low	-

r0721 CU Ingressi digitali, valore attuale morsetti / Val.att. CU DI

CU_S110-CAN, CU_S110-DP, CU_S110-PN

Modificabile: -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 2
Tipo di dati: Unsigned32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 1510, 2020, 2030, 2031, 2100, 2120, 2130, 2131, 2132, 2133
Gruppo Par.: Comandi	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
-	-	-

Descrizione: Visualizzazione del valore attuale sugli ingressi digitali.

In questo modo è possibile verificare, prima del passaggio dalla modalità simulazione (p0795.x = 1) alla modalità morsetti (p0795.x = 0), l'effettivo segnale d'ingresso sul morsetto DI x oppure DI/DO x.

Campo di bit:

Bit	Nome del segnale	Segnale 1	Segnale 0	FP
00	DI 0 (X133.1)	High	Low	-
01	DI 1 (X133.2)	High	Low	-
02	DI 2 (X133.3)	High	Low	-
03	DI 3 (X133.4)	High	Low	-
08	DI/DO 8 (X132.1)	High	Low	-
09	DI/DO 9 (X132.2)	High	Low	-
10	DI/DO 10 (X132.3)	High	Low	-
11	DI/DO 11 (X132.4)	High	Low	-
16	DI 16 (X130.1)	High	Low	-
17	DI 17 (X130.2)	High	Low	-
18	DI 18 (X130.4)	High	Low	-
19	DI 19 (X130.5)	High	Low	-
20	DI 20 (X131.1)	High	Low	-
21	DI 21 (X131.2)	High	Low	-
22	DI 22 (X131.4)	High	Low	-

Nota: Quando un DI/DO è parametrizzato come uscita (p0728.x = 1), viene visualizzato r0721.x = 0.

DI: Digital Input (ingresso digitale)

DI/DO: Bidirectional Digital Input/Output (ingresso/uscita digitale bidirezionale)

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

r0722.0...22 CO/BO: CU Ingressi digitali, stato / CU Stato DI

CU_S110-CAN, CU_S110-DP, CU_S110-PN

Modificabile: - **Calcolato:** - **Livello di accesso:** 1

Tipo di dati: Unsigned32 **Indice dinamico:** - **Schema logico:** 1510, 2020, 2030, 2031, 2100, 2120, 2130, 2131, 2132, 2133

Gruppo Par.: Comandi **Gruppo delle unità:** - **Selezione unità:** -

Non con tipo mot.: - **Normalizzazione:** - **Lista esperti:** 1

Min	Max	Impostazione di fabbrica
-	-	-

Descrizione: Visualizzazione dello stato degli ingressi digitali.

Campo di bit:

Bit	Nome del segnale	Segnale 1	Segnale 0	FP
00	DI 0 (X133.1)	High	Low	-
01	DI 1 (X133.2)	High	Low	-
02	DI 2 (X133.3)	High	Low	-
03	DI 3 (X133.4)	High	Low	-
08	DI/DO 8 (X132.1)	High	Low	-
09	DI/DO 9 (X132.2)	High	Low	-
10	DI/DO 10 (X132.3)	High	Low	-
11	DI/DO 11 (X132.4)	High	Low	-
16	DI 16 (X130.1)	High	Low	-
17	DI 17 (X130.2)	High	Low	-
18	DI 18 (X130.4)	High	Low	-
19	DI 19 (X130.5)	High	Low	-
20	DI 20 (X131.1)	High	Low	-
21	DI 21 (X131.2)	High	Low	-
22	DI 22 (X131.4)	High	Low	-

Dipendenza: Vedi anche: r0723

Attenzione: Definizione dei morsetti:
La prima definizione di riferisce alla CU320, la seconda alla CU310.

Nota: DI: Digital Input (ingresso digitale)
DI/DO: Bidirectional Digital Input/Output (ingresso/uscita digitale bidirezionale)

r0723.0...22 CO/BO: CU Ingressi digitali, stato invertito / CU DI Stato inv

CU_S110-CAN, CU_S110-DP, CU_S110-PN

Modificabile: - **Calcolato:** - **Livello di accesso:** 1

Tipo di dati: Unsigned32 **Indice dinamico:** - **Schema logico:** 1510, 2020, 2030, 2031, 2100, 2120, 2130, 2131, 2132, 2133

Gruppo Par.: Comandi **Gruppo delle unità:** - **Selezione unità:** -

Non con tipo mot.: - **Normalizzazione:** - **Lista esperti:** 1

Min	Max	Impostazione di fabbrica
-	-	-

Descrizione: Visualizzazione dello stato invertito degli ingressi digitali.

Campo di bit:

Bit	Nome del segnale	Segnale 1	Segnale 0	FP
00	DI 0 (X133.1)	High	Low	-
01	DI 1 (X133.2)	High	Low	-
02	DI 2 (X133.3)	High	Low	-
03	DI 3 (X133.4)	High	Low	-
08	DI/DO 8 (X132.1)	High	Low	-
09	DI/DO 9 (X132.2)	High	Low	-
10	DI/DO 10 (X132.3)	High	Low	-
11	DI/DO 11 (X132.4)	High	Low	-
16	DI 16 (X130.1)	High	Low	-
17	DI 17 (X130.2)	High	Low	-
18	DI 18 (X130.4)	High	Low	-
19	DI 19 (X130.5)	High	Low	-
20	DI 20 (X131.1)	High	Low	-

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

21	DI 21 (X131.2)	High	Low	-
22	DI 22 (X131.4)	High	Low	-

Dipendenza: Vedi anche: r0722

Attenzione: Definizione dei morsetti:
La prima definizione di riferisce alla CU320, la seconda alla CU310.

Nota: DI: Digital Input (ingresso digitale)
DI/DO: Bidirectional Digital Input/Output (ingresso/uscita digitale bidirezionale)

p0728 CU Impostare ingresso o uscita / CU DI o DO

CU_S110-CAN, CU_S110-DP, CU_S110-PN

Modificabile: T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 1
Tipo di dati: Unsigned32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 1510, 2030, 2031
Gruppo Par.: Comandi	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
-	-	0000 0000 0000 0000 bin

Descrizione: Impostazione degli ingressi e delle uscite digitali bidirezionali come ingresso o uscita.

Campo di bit:

Bit	Nome del segnale	Segnale 1	Segnale 0	FP
08	DI/DO 8 (X132.1)	Uscita	Ingresso	2030
09	DI/DO 9 (X132.2)	Uscita	Ingresso	2030
10	DI/DO 10 (X132.3)	Uscita	Ingresso	2031
11	DI/DO 11 (X132.4)	Uscita	Ingresso	2031

Nota: DI/DO: Bidirectional Digital Input/Output (ingresso/uscita digitale bidirezionale)

r0729 CU, priorità di accesso uscite digitali / CU DO prio_accesso

CU_S110-CAN, CU_S110-DP, CU_S110-PN

Modificabile: -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 1
Tipo di dati: Unsigned32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 2030, 2031
Gruppo Par.: Comandi	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
-	-	-

Descrizione: Visualizzazione della priorità di accesso alle uscite digitali.
Bit = 1:
la priorità di accesso all'uscita digitale spetta al controllore tramite PROFIBUS o tramite l'accesso diretto.
Bit = 0:
la priorità di accesso all'uscita digitale spetta all'azionamento oppure l'uscita/l'ingresso digitale non sono impostati come uscita digitale o non sono disponibili.

Campo di bit:

Bit	Nome del segnale	Segnale 1	Segnale 0	FP
08	DI/DO 8 (X132.1)	High	Low	-
09	DI/DO 9 (X132.2)	High	Low	-
10	DI/DO 10 (X132.3)	High	Low	-
11	DI/DO 11 (X132.4)	High	Low	-
16	DO 16 (X131.5)	High	Low	-

Dipendenza: Vedi anche: p0728, p0738, p0739, p0740, p0741, r0747, p0748

Nota: DI/DO devono essere impostati come uscita (p0728).
DI/DO: Bidirectional Digital Input/Output (ingresso/uscita digitale bidirezionale)

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

p0738 BI: CU Sorgente del segnale per il morsetto DI/DO 8 / CU S_s DI/DO 8

CU_S110-CAN, CU_S110-DP, CU_S110-PN

Modificabile: U, T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 1
Tipo di dati: Unsigned32 / Binary	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 1510, 2030
Gruppo Par.: Comandi	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
-	-	0

Descrizione: Impostazione della sorgente del segnale per il morsetto DI/DO 8 (X132.1).

Attenzione: Il parametro potrebbe essere protetto per via di p0922 o p2079 e non può essere modificato.

Nota: Presupposto: Il DI/DO deve essere impostato come uscita (p0728.8 = 1).
DI/DO: Bidirectional Digital Input/Output (ingresso/uscita digitale bidirezionale)

p0739 BI: CU Sorgente del segnale per il morsetto DI/DO 9 / CU S_s DI/DO 9

CU_S110-CAN, CU_S110-DP, CU_S110-PN

Modificabile: U, T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 1
Tipo di dati: Unsigned32 / Binary	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 1510, 2030, 2130, 2497, 2498
Gruppo Par.: Comandi	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
-	-	0

Descrizione: Impostazione della sorgente del segnale per il morsetto DI/DO 9 (X132.2).

Attenzione: Il parametro potrebbe essere protetto per via di p0922 o p2079 e non può essere modificato.

Nota: Presupposto: Il DI/DO deve essere impostato come uscita (p0728.9 = 1).
DI/DO: Bidirectional Digital Input/Output (ingresso/uscita digitale bidirezionale)

p0740 BI: CU Sorgente del segnale per il morsetto DI/DO 10 / CU S_s DI/DO 10

CU_S110-CAN, CU_S110-DP, CU_S110-PN

Modificabile: U, T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 1
Tipo di dati: Unsigned32 / Binary	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 1510, 2031, 2497, 2498
Gruppo Par.: Comandi	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
-	-	0

Descrizione: Impostazione della sorgente del segnale per il morsetto DI/DO 10 (X132.3).

Attenzione: Il parametro potrebbe essere protetto per via di p0922 o p2079 e non può essere modificato.

Nota: Presupposto: Il DI/DO deve essere impostato come uscita (p0728.10 = 1).
DI/DO: Bidirectional Digital Input/Output (ingresso/uscita digitale bidirezionale)

p0741 BI: CU Sorgente del segnale per il morsetto DI/DO 11 / CU S_s DI/DO 11

CU_S110-CAN, CU_S110-DP, CU_S110-PN

Modificabile: U, T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 1
Tipo di dati: Unsigned32 / Binary	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 1510, 2031, 2497, 2498
Gruppo Par.: Comandi	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
-	-	0

Descrizione: Impostazione della sorgente del segnale per il morsetto DI/DO 11 (X132.4).

Attenzione: Il parametro potrebbe essere protetto per via di p0922 o p2079 e non può essere modificato.

Nota: Presupposto: Il DI/DO deve essere impostato come uscita (p0728.11 = 1).
DI/DO: Bidirectional Digital Input/Output (ingresso/uscita digitale bidirezionale)

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

p0746 BI: CU Sorgente del segnale per morsetto DO 16 / CU S_segn DO 16

CU_S110-CAN, CU_S110-DP, CU_S110-PN

Modificabile: U, T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 1
Tipo di dati: Unsigned32 / Binary	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 1510, 2032
Gruppo Par.: Comandi	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
-	-	0

Descrizione: Impostazione della sorgente del segnale per il morsetto DO 16.

Attenzione: Il parametro potrebbe essere protetto per via di p0922 o p2079 e non può essere modificato.

Il morsetto DO 16 viene utilizzato per le Safety Extended Functions, se queste sono abilitate tramite p9601, il cui comando non avviene tramite PROFIsafe e se per l'F-DO è impostata una sorgente di segnale tramite p10042.

In questo caso la sorgente del segnale specificata in p0746 non viene più emessa sul morsetto DO 16.

Nota: DO: Digital Output (uscita digitale)

r0747 CU Uscite digitali, stato / CU Stato DO

CU_S110-CAN, CU_S110-DP, CU_S110-PN

Modificabile: -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 1
Tipo di dati: Unsigned32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 2130, 2131, 2132, 2133
Gruppo Par.: Comandi	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
-	-	-

Descrizione: Visualizzazione dello stato delle uscite digitali.

Campo di bit:

Bit	Nome del segnale	Segnale 1	Segnale 0	FP
08	DI/DO 8 (X132.1)	High	Low	-
09	DI/DO 9 (X132.2)	High	Low	-
10	DI/DO 10 (X132.3)	High	Low	-
11	DI/DO 11 (X132.4)	High	Low	-
16	DO 16 (X131.5)	High	Low	-

Attenzione: Il morsetto DO 16 viene utilizzato per le funzioni Safety Extended, a condizione che queste siano state abilitate tramite p9601 e che non vengano comandate mediante PROFIsafe.

In questo caso la sorgente del segnale impostata in p0746 non viene più emessa sul morsetto DO 16.

Nota: Viene considerata l'inversione tramite p0748.

DI/DO: Bidirectional Digital Input/Output (ingresso/uscita digitale bidirezionale)

p0748 CU Invertire uscite digitali / CU DO inv

CU_S110-CAN, CU_S110-DP, CU_S110-PN

Modificabile: U, T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 1
Tipo di dati: Unsigned32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: Comandi	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
-	-	0000 0000 0000 0000 0000 0000 0000 0000 bin

Descrizione: Impostazione per l'inversione dei segnali sulle uscite digitali.

Campo di bit:

Bit	Nome del segnale	Segnale 1	Segnale 0	FP
08	DI/DO 8 (X132.1)	Invertito	Non invertito	2030
09	DI/DO 9 (X132.2)	Invertito	Non invertito	2030
10	DI/DO 10 (X132.3)	Invertito	Non invertito	2031
11	DI/DO 11 (X132.4)	Invertito	Non invertito	2031
16	DO 16 (X131.5)	Invertito	Non invertito	2032

Attenzione: Se con SINAMICS Integrated il telegramma 39x è impostato tramite p0922, l'inversione dell'uscita non ha effetto!

Nota: DI/DO: Bidirectional Digital Input/Output (ingresso/uscita digitale bidirezionale)

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

r0752 CO: CU Ingresso analogico, tensione di ingresso attuale / CU AI tens ing att

CU_S110-CAN, CU_S110-DP, CU_S110-PN

Modificabile: -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 1
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 2040
Gruppo Par.: Morsetti	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
- [V]	- [V]	- [V]

Descrizione: Visualizzazione della tensione di ingresso attuale sull'ingresso analogico.

Nota: AI: Analog Input (ingresso analogico)

p0753 CU Ingresso analogico, costante di tempo di livellamento / CU AI cost. T_liv

CU_S110-CAN, CU_S110-DP, CU_S110-PN

Modificabile: U, T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 1
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 2040
Gruppo Par.: Morsetti	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
0.0 [ms]	1000.0 [ms]	0.0 [ms]

Descrizione: Impostazione della costante del tempo di livellamento del filtro passa-basso del 1° ordinamento per l'ingresso analogico.

Nota: AI: Analog Input (ingresso analogico)

r0755 CO: CU Ingresso analogico, valore attuale in percentuale / CU AI val in %

CU_S110-CAN, CU_S110-DP, CU_S110-PN

Modificabile: -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 1
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 2040
Gruppo Par.: Morsetti	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** PERCENT	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
- [%]	- [%]	- [%]

Descrizione: Visualizzazione del valore di ingresso attuale relativo dell'ingresso analogico.
I segnali, alla ulteriore interconnessione, vengono riferiti alla grandezza di riferimento p200x e p205x.

Nota: AI: Analog Input (ingresso analogico)

p0756 CU Ingresso analogico, tipo / CU AI Tipo

CU_S110-CAN, CU_S110-DP, CU_S110-PN

Modificabile: U, T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 1
Tipo di dati: Integer16	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 2040
Gruppo Par.: Morsetti	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
0	4	4

Descrizione: Impostazione del tipo di ingresso analogico.

Valore:
0: Ingresso tensione unipolare (0 V ... +10 V)
4: Ingresso tensione bipolare (-10 V ... +10 V)

p0757 CU Ingresso analogico, curva caratteristica valore x1 / CU AI caratt. x1

CU_S110-CAN, CU_S110-DP, CU_S110-PN

Modificabile: U, T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 2
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 2040
Gruppo Par.: Morsetti	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
-11.000 [V]	11.000 [V]	0.000 [V]

Descrizione: Impostazione della curva caratteristica di normazione per l'ingresso analogico.

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

La curva caratteristica di normazione per l'ingresso analogico è definita da 2 punti.
Questo parametro imposta la coordinata x (tensione d'ingresso in V) della 1ª coppia di valori della curva caratteristica.

Nota: I parametri per la curva caratteristica non hanno effetto limitante.

p0758 CU Ingresso analogico, curva caratteristica valore y1 / CU AI caratt. y1

CU_S110-CAN, CU_S110-DP, CU_S110-PN

Modificabile: U, T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 2
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 2040
Gruppo Par.: Morsetti	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
-1000.00 [%]	1000.00 [%]	0.00 [%]

Descrizione: Impostazione della curva caratteristica di normazione per l'ingresso analogico.
La curva caratteristica di normazione per l'ingresso analogico è definita da 2 punti.
Questo parametro imposta la coordinata y (valore percentuale) della 1ª coppia di valori della curva caratteristica.

Nota: I parametri per la curva caratteristica non hanno effetto limitante.

p0759 CU Ingresso analogico, curva caratteristica valore x2 / CU AI caratt. x2

CU_S110-CAN, CU_S110-DP, CU_S110-PN

Modificabile: U, T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 2
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 2040
Gruppo Par.: Morsetti	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
-11.000 [V]	11.000 [V]	10.000 [V]

Descrizione: Impostazione della curva caratteristica di normazione per l'ingresso analogico.
La curva caratteristica di normazione per l'ingresso analogico è definita da 2 punti.
Questo parametro imposta la coordinata x (tensione d'ingresso in V) della 2ª coppia di valori della curva caratteristica.

Nota: I parametri per la curva caratteristica non hanno effetto limitante.

p0760 CU Ingresso analogico, curva caratteristica valore y2 / CU AI caratt. y2

CU_S110-CAN, CU_S110-DP, CU_S110-PN

Modificabile: U, T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 2
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 2040
Gruppo Par.: Morsetti	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
-1000.00 [%]	1000.00 [%]	100.00 [%]

Descrizione: Impostazione della curva caratteristica di normazione per l'ingresso analogico.
La curva caratteristica di normazione per l'ingresso analogico è definita da 2 punti.
Questo parametro imposta la coordinata y (valore percentuale) della 2ª coppia di valori della curva caratteristica.

Nota: I parametri per la curva caratteristica non hanno effetto limitante.

p0763 CU Ingresso analogico, offset / CU AI, offset

CU_S110-CAN, CU_S110-DP, CU_S110-PN

Modificabile: U, T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 2
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 2040
Gruppo Par.: Morsetti	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
-20.000 [V]	20.000 [V]	0.000 [V]

Descrizione: Impostazione dell'offset per l'ingresso analogico.
L'offset viene aggiunto al segnale d'ingresso prima della curva caratteristica di normazione.

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

p0766 CU Ingresso analogico, attivare formazione del valore / CU AI att.form_val

CU_S110-CAN, CU_S110-DP, CU_S110-PN

Modificabile: U, T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: Integer16	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 2040
Gruppo Par.: Morsetti	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
0	1	0

Descrizione: Attivazione della formazione del valore del segnale di ingresso analogico.

Valore:
0: Nessuna formazione di valore
1: Formazione del valore attivata

p0767 BI: CU Ingresso analogico, sorgente del segnale per inversione / CU S_s inv in_an

CU_S110-CAN, CU_S110-DP, CU_S110-PN

Modificabile: U, T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: Unsigned32 / Binary	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 2040
Gruppo Par.: Morsetti	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
-	-	0

Descrizione: Impostazione della sorgente del segnale per l'inversione del segnale di ingresso analogico.

p0768 CU Ingresso analogico, finestra per soppressione di rumore / CU AI finestra

CU_S110-CAN, CU_S110-DP, CU_S110-PN

Modificabile: U, T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 2040
Gruppo Par.: Morsetti	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
0.00 [%]	20.00 [%]	0.00 [%]

Descrizione: Impostazione della finestra per la soppressione del rumore dell'ingresso analogico.
Le modifiche più piccole della finestra vengono soppresse.

Nota: AI: Analog Input (ingresso analogico)

p0769 BI: CU Ingresso analogico, sorgente del segnale per abilitazione / CU AI abilit.

CU_S110-CAN, CU_S110-DP, CU_S110-PN

Modificabile: U, T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: Unsigned32 / Binary	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 2040
Gruppo Par.: Morsetti	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
-	-	1

Descrizione: Impostazione della sorgente del segnale per l'abilitazione dell'ingresso analogico.

p0771[0...2] CI: Prese di misura, sorgente del segnale / So_se prese mis.

CU_S110-CAN, CU_S110-DP, CU_S110-PN

Modificabile: U, T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 2
Tipo di dati: Unsigned32 / Integer16	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 8134
Gruppo Par.: Morsetti	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** PERCENT	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
-	-	0

Descrizione: Impostazione della sorgente per il segnale da emettere delle prese di misura.

Indice:
[0] = T0
[1] = T1
[2] = Riservato

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

Dipendenza: Impostazione possibile solo con p0776 = 99.
Vedi anche: r0772, r0774, p0776, p0777, p0778, p0779, p0780, p0783, p0784, r0786

r0772[0...2] Prese di misura, segnale da emettere / Pres.mis val.segn

CU_S110-CAN, CU_S110-DP, CU_S110-PN

Modificabile: -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 2
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 8134
Gruppo Par.: Morsetti	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
- [%]	- [%]	- [%]

Descrizione: Visualizzazione del valore attuale del segnale da emettere.

Indice:
[0] = T0
[1] = T1
[2] = Riservato

Dipendenza: Vedi anche: p0771, r0774, p0776, p0777, p0778, p0779, p0780, p0783, p0784, r0786

r0774[0...2] Prese di misura, tensione di uscita / U_usc pr. mis.

CU_S110-CAN, CU_S110-DP, CU_S110-PN

Modificabile: -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 2
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: Morsetti	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
- [V]	- [V]	- [V]

Descrizione: Visualizzazione della tensione attuale di uscita per le prese di misura.

Indice:
[0] = T0
[1] = T1
[2] = Riservato

Dipendenza: Vedi anche: p0771, r0772, p0776, p0777, p0778, p0779, p0780, p0783, p0784, r0786

p0776[0...2] Prese di misura, modalità / Modo pr.mis.

CU_S110-CAN, CU_S110-DP, CU_S110-PN

Modificabile: U, T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 4
Tipo di dati: Integer16	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 8134
Gruppo Par.: Morsetti	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
96	99	99

Descrizione: Impostazione della modalità per le prese di misura.

Valore:
96: Indirizzo fisico (segnale Integer a 32 bit senza segno)
97: Indirizzo fisico (segnale Integer a 32 bit)
98: Indirizzo fisico (segnale a virgola mobile a 32 bit)
99: Segnale BICO

Indice:
[0] = T0
[1] = T1
[2] = Riservato

Dipendenza: Vedi anche: p0771, r0772, r0774, p0777, p0778, p0779, p0780, p0783, p0784, r0786, p0788, p0789, r0790

p0777[0...2] Prese di misura, curva caratteristica valore x1 / Carat pr. mis x1

CU_S110-CAN, CU_S110-DP, CU_S110-PN

Modificabile: U, T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 2
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 8134
Gruppo Par.: Morsetti	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
-100000.00 [%]	100000.00 [%]	0.00 [%]

Descrizione: La curva caratteristica di normazione per le prese di misura è definita da due punti.

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

Questo parametro imposta la coordinata x (valore percentuale) del primo punto della curva caratteristica.

Indice: [0] = T0
[1] = T1
[2] = Riservato

Dipendenza: Impostazione possibile solo con p0776 = 99.
Vedi anche: p0778, p0779, p0780, r0786

Nota: Il valore 0.00 % corrisponde a 2.49 V.

p0778[0...2] Prese di misura, curva caratteristica valore y1 / Carat pr. mis y1

CU_S110-CAN, CU_S110-DP, CU_S110-PN

Modificabile: U, T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 2
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 8134
Gruppo Par.: Morsetti	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
0.00 [V]	4.98 [V]	2.49 [V]

Descrizione: La curva caratteristica di normazione per le prese di misura è definita da due punti. Questo parametro imposta la coordinata y (tensione di uscita) del primo punto della curva caratteristica.

Indice: [0] = T0
[1] = T1
[2] = Riservato

Dipendenza: Impostazione possibile solo con p0776 = 99.
Vedi anche: p0777, p0779, p0780, r0786

p0779[0...2] Prese di misura, curva caratteristica valore x2 / Carat pr. mis x2

CU_S110-CAN, CU_S110-DP, CU_S110-PN

Modificabile: U, T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 2
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 8134
Gruppo Par.: Morsetti	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
-100000.00 [%]	427.9E9 [%]	100.00 [%]

Descrizione: La curva caratteristica di normazione per le prese di misura è definita da due punti. Questo parametro imposta la coordinata x (valore percentuale) del secondo punto della curva caratteristica.

Indice: [0] = T0
[1] = T1
[2] = Riservato

Dipendenza: Impostazione possibile solo con p0776 = 99.
Vedi anche: p0777, p0778, p0780, r0786

Nota: Il valore 100.00 % corrisponde a 4.98 V.

p0780[0...2] Prese di misura, curva caratteristica valore x2 / Carat pr. mis y2

CU_S110-CAN, CU_S110-DP, CU_S110-PN

Modificabile: U, T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 2
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 8134
Gruppo Par.: Morsetti	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
0.00 [V]	4.98 [V]	4.98 [V]

Descrizione: La curva caratteristica di normazione per le prese di misura è definita da due punti. Questo parametro imposta la coordinata y (tensione di uscita) del secondo punto della curva caratteristica.

Indice: [0] = T0
[1] = T1
[2] = Riservato

Dipendenza: Impostazione possibile solo con p0776 = 99.
Vedi anche: p0777, p0778, p0779, r0786

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

p0783[0...2] Prese di misura, offset / Offset pr.mis.

CU_S110-CAN, CU_S110-DP, CU_S110-PN

Modificabile: U, T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 2
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 8134
Gruppo Par.: Morsetti	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
-4.60 [V]	4.60 [V]	0.00 [V]

Descrizione: Impostazione di un offset supplementare per le prese di misura.

Indice:
[0] = T0
[1] = T1
[2] = Riservato

p0784[0...2] Prese di misura, limite on/off / Lim.pr.mis.on/off

CU_S110-CAN, CU_S110-DP, CU_S110-PN

Modificabile: U, T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 2
Tipo di dati: Integer16	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 8134
Gruppo Par.: Morsetti	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
0	1	0

Descrizione: Impostazione della limitazione per l'emissione di segnali attraverso prese di misura.

Valore:
0: Limitazione off
1: Limitazione on

Indice:
[0] = T0
[1] = T1
[2] = Riservato

Nota: Limitazione ON:

L'uscita di segnali al di fuori del campo di misura consentito provoca la limitazione del segnale a 4.98 V o a 0 V.

Limitazione OFF:

L'uscita di segnali al di fuori del campo di misura consentito provoca l'overflow del segnale. In caso di overflow il segnale passa da 0 V a 4.98 V o da 4.98 V a 0 V.

r0786[0...2] Prese di misura, normazione per volt / Pr.mis. norm/volt

CU_S110-CAN, CU_S110-DP, CU_S110-PN

Modificabile: -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 2
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 8134
Gruppo Par.: Morsetti	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
-	-	-

Descrizione: Visualizzazione della normazione del segnale da emettere. Una modifica della tensione di uscita di 1 Volt corrisponde al valore in questo parametro. L'unità deve essere ricavata dal segnale di misura interconnesso.

Indice:
[0] = T0
[1] = T1
[2] = Riservato

Dipendenza: Vedi anche: p0771, r0772, r0774, p0777, p0778, p0779, p0780, p0783, p0784

Nota: Esempio:

r0786[0] = 1500.0 e il segnale di misura è r0063 (CO: valore attuale di velocità livellato [1/min])

La variazione di 1 Volt all'uscita della presa di misura T0 corrisponde a 1500.0 [1/min].

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

p0788[0...2] Prese di misura, indirizzo fisico / Indir.fis.p.misur

CU_S110-CAN, CU_S110-DP, CU_S110-PN

Modificabile: U, T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 4
Tipo di dati: Unsigned32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: Morsetti	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
0000 bin	1111 1111 1111 1111 1111 1111 1111 1111 bin	0000 bin

Descrizione: Impostazione dell'indirizzo fisico per l'emissione di segnali attraverso prese di misura.

Indice:
[0] = T0
[1] = T1
[2] = Riservato

Dipendenza: Le modifiche hanno effetto solo se p0776 è diverso da 99.
Vedi anche: p0789, r0790

p0789[0...2] Prese di misura, indirizzo fisico, guadagno / Ampl.ind.fis.mis

CU_S110-CAN, CU_S110-DP, CU_S110-PN

Modificabile: U, T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 4
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: Morsetti	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
-340.28235E36	340.28235E36	1.00000

Descrizione: Impostazione del guadagno dell'emissione di segnali di un indirizzo fisico attraverso prese di misura.

Indice:
[0] = T0
[1] = T1
[2] = Riservato

Dipendenza: Le modifiche hanno effetto solo se p0776 è diverso da 99.
Vedi anche: p0788

r0790[0...2] Prese di misura, indirizzo fisico, valore del segnale / Val.ind.fis.p.mis

CU_S110-CAN, CU_S110-DP, CU_S110-PN

Modificabile: -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 4
Tipo di dati: Unsigned32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: Morsetti	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
-	-	-

Descrizione: Visualizzazione del valore corrente del segnale determinato attraverso un indirizzo fisico.

Indice:
[0] = T0
[1] = T1
[2] = Riservato

Dipendenza: Ha effetto solo se p0776 = 97 o p0776 = 96.
Vedi anche: p0788

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

p0795 CU Ingressi digitali, modalità di simulazione / CU DI Simulaz

CU_S110-CAN, CU_S110-DP, CU_S110-PN

Modificabile: U, T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 2
Tipo di dati: Unsigned32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 1510, 2020, 2030, 2031, 2100, 2120, 2130, 2131, 2132, 2133
Gruppo Par.: Comandi	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min -	**Max** -	**Impostazione di fabbrica** 0000 0000 0000 0000 0000 0000 0000 0000 bin

Descrizione: Impostazione della modalità di simulazione per gli ingressi digitali.

Campo di bit:

Bit	Nome del segnale	Segnale 1	Segnale 0	FP
00	DI 0 (X133.1)	Simulazione	Valutaz. morsetti	-
01	DI 1 (X133.2)	Simulazione	Valutaz. morsetti	-
02	DI 2 (X133.3)	Simulazione	Valutaz. morsetti	-
03	DI 3 (X133.4)	Simulazione	Valutaz. morsetti	-
08	DI/DO 8 (X132.1)	Simulazione	Valutaz. morsetti	-
09	DI/DO 9 (X132.2)	Simulazione	Valutaz. morsetti	-
10	DI/DO 10 (X132.3)	Simulazione	Valutaz. morsetti	-
11	DI/DO 11 (X132.4)	Simulazione	Valutaz. morsetti	-
16	DI 16 (X130.1)	Simulazione	Valutaz. morsetti	-
17	DI 17 (X130.2)	Simulazione	Valutaz. morsetti	-
18	DI 18 (X130.4)	Simulazione	Valutaz. morsetti	-
19	DI 19 (X130.5)	Simulazione	Valutaz. morsetti	-
20	DI 20 (X131.1)	Simulazione	Valutaz. morsetti	-
21	DI 21 (X131.2)	Simulazione	Valutaz. morsetti	-
22	DI 22 (X131.4)	Simulazione	Valutaz. morsetti	-

Dipendenza: Il valore di riferimento dei segnali di ingresso viene impostato tramite p0796.

Vedi anche: p0796

Attenzione: Se si utilizza un ingresso digitale come sorgente del segnale per la funzione "STO" (BI: p9620), la modalità simulazione non si potrà selezionare e verrà rifiutata.

Nota: Questo parametro non viene salvato con il backup dei dati (p0971, p0977).

DI: Digital Input (ingresso digitale)

DI/DO: Bidirectional Digital Input/Output (ingresso/uscita digitale bidirezionale)

p0796 CU Ingressi digitali, modalità di simulazione, val. riferimento / Val.rif. sim CU DI

CU_S110-CAN, CU_S110-DP, CU_S110-PN

Modificabile: U, T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 2
Tipo di dati: Unsigned32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 1510, 2020, 2030, 2031, 2100, 2120, 2130, 2131, 2132, 2133
Gruppo Par.: Comandi	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min -	**Max** -	**Impostazione di fabbrica** 0000 0000 0000 0000 0000 0000 0000 0000 bin

Descrizione: Impostazione del valore di riferimento per i segnali di ingresso in modalità di simulazione degli ingressi digitali.

Campo di bit:

Bit	Nome del segnale	Segnale 1	Segnale 0	FP
00	DI 0 (X133.1)	High	Low	-
01	DI 1 (X133.2)	High	Low	-
02	DI 2 (X133.3)	High	Low	-
03	DI 3 (X133.4)	High	Low	-
08	DI/DO 8 (X132.1)	High	Low	-
09	DI/DO 9 (X132.2)	High	Low	-
10	DI/DO 10 (X132.3)	High	Low	-
11	DI/DO 11 (X132.4)	High	Low	-
16	DI 16 (X130.1)	High	Low	-
17	DI 17 (X130.2)	High	Low	-

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

18	DI 18 (X130.4)	High	Low	-
19	DI 19 (X130.5)	High	Low	-
20	DI 20 (X131.1)	High	Low	-
21	DI 21 (X131.2)	High	Low	-
22	DI 22 (X131.4)	High	Low	-

Dipendenza: La simulazione di un ingresso digitale viene selezionata con p0795.
Vedi anche: p0795

Attenzione: Definizione dei morsetti:
La prima definizione si riferisce alla CU320, la seconda alla CU310.

Nota: Questo parametro non viene salvato con il backup dei dati (p0971, p0977).
DI: Digital Input (ingresso digitale)
DI/DO: Bidirectional Digital Input/Output (ingresso/uscita digitale bidirezionale)

p0797 CU Ingresso analogico, modalità di simulazione / CU AI modal_simul

CU_S110-CAN, CU_S110-DP, CU_S110-PN

Modificabile: U, T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 2
Tipo di dati: Integer16	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: Morsetti	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
0	1	0

Descrizione: Impostazione della modalità di simulazione per l'ingresso analogico.

Valore:
0: Nessun modo di simulazione per ingresso analogico x
1: Modo di simulazione per ingresso analogico x

Dipendenza: Il valore di riferimento per la tensione d'ingresso viene impostato tramite p0798.
Vedi anche: p0798

Nota: Questo parametro non viene salvato con il backup dei dati (p0971, p0977).
AI: Analog Input (ingresso analogico)

p0798 CU Ingresso analogico, modalità di simulazione, val. riferimento / CU AI val_rif. sim

CU_S110-CAN, CU_S110-DP, CU_S110-PN

Modificabile: U, T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 2
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: Morsetti	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
-20.000 [V]	20.000 [V]	0.000 [V]

Descrizione: Impostazione del valore di riferimento per il valore di ingresso in modalità di simulazione dell'ingresso analogico.

Dipendenza: La simulazione di un ingresso analogico viene selezionata tramite p797.
Se AI è parametrizzato come ingresso di tensione (p756), il valore di riferimento è una tensione in V.
Se AI è parametrizzato come ingresso di corrente (p756), il valore di riferimento è una corrente in mA.
Vedi anche: p0756, p0797

Nota: Questo parametro non viene salvato con il backup dei dati (p0971, p0977).
AI: Analog Input (ingresso analogico)

p0799[0...2] CU Tempo di campionamento ingressi/uscite / CU I/O t_analisi

CU_S110-CAN, CU_S110-DP, CU_S110-PN

Modificabile: C1(3)	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 2020, 2030, 2031
Gruppo Par.: Comandi	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
1000.00 [µs]	5000.00 [µs]	4000.00 [µs]

Descrizione: Impostazione del tempo di campionamento per ingressi e uscite della Control Unit.

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

Indice: [0] = Ingressi/uscite digitali (DI/DO)
[1] = Ingressi analogici (AI)
[2] = Non presente - Uscite analogiche (AO)

Dipendenza: Il parametro può essere modificato solo con p0009 = 3, 29.
Vedi anche: p0009

Nota: Il tempo di campionamento modificato diventa attivo subito dopo che è terminato l'avvio parziale (p0009 -> 0).

p0802 Trasmissione dati scheda di memoria come sorgente/destinazione / Sch_mem sorg/dest

CU_S110-CAN, CU_S110-DP, CU_S110-PN

Modificabile: T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: Integer16	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: -	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
0	100	0

Descrizione: Impostazione numero per trasmissione dati parametri salvati da/a scheda memoria.
Trasferimento dati dalla scheda di memoria alla memoria dell'apparecchio (p0804 = 1):
- Impostazione della sorgente del salvataggio dati (ad es. p0802 = 48 --> PS048xxx.ACX è la sorgente).
Trasferimento dati dalla memoria non volatile dell'apparecchio alla scheda di memoria (p0804 = 2):
- Impostazione della destinazione del salvataggio dati (ad es. p0802 = 23 --> PS023xxx.ACX è la destinazione).
Non sono necessarie impostazioni per trasferire la progettazione di comunicazione (p0804 = 12).

Dipendenza: Vedi anche: p0803, p0804

Attenzione: In caso di differenze tra i dati della memoria volatile dell'apparecchio e quelli della memoria non volatile, prima del trasferimento sulla scheda di memoria occorre eseguire un salvataggio nella memoria non volatile (ad es. p0971 = 1).

p0803 Trasmissione dati memoria apparecchio come sorgente/destinazione / Mem_app sorg/dest

CU_S110-CAN, CU_S110-DP, CU_S110-PN

Modificabile: T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: Integer16	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: -	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
0	12	0

Descrizione: Impostazione numero per trasmissione valori parametri salvati da/a memoria apparecchio.
Trasferimento dati dalla scheda di memoria alla memoria dell'apparecchio (p0804 = 1):
- Impostazione della destinazione del salvataggio dati (ad es. p0803 = 10 --> PS010xxx.ACX è la destinazione).
Trasferimento dati dalla memoria non volatile dell'apparecchio alla scheda di memoria (p0804 = 2):
- Impostazione della sorgente del salvataggio dati (ad es. p0803 = 11 --> PS011xxx.ACX è la sorgente).
Non sono necessarie impostazioni per trasferire la progettazione di comunicazione (p0804 = 12).

Valore:
0: Sorgente/destinazione standard
10: Sorgente/destinazione con impostazione 10
11: Sorgente/destinazione con impostazione 11
12: Sorgente/destinazione con impostazione 12

Dipendenza: Vedi anche: p0802, p0804

Attenzione: In caso di differenze tra i dati della memoria volatile dell'apparecchio e quelli della memoria non volatile, prima del trasferimento sulla scheda di memoria occorre eseguire un salvataggio nella memoria non volatile (ad es. p0971 = 1).

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

p0804 Inizio trasmissione dati / Inizio trasm. dati

CU_S110-CAN, CU_S110-DP, CU_S110-PN

Modificabile: T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: Integer16	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: -	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
0	1100	0

Descrizione:

Impostazione della direzione di trasferimento e dell'inizio del trasferimento dati tra scheda di memoria e memoria non volatile dell'apparecchio.

Esempio 1:

Devono essere trasferiti i dati salvati con impostazione 0 dalla memoria dell'apparecchio alla scheda di memoria. Nella scheda di memoria deve essere memorizzato i dati salvati con impostazione 22.

p0802 = 22 (definizione del salvataggio dati con impostazione 22 nella scheda di memoria come destinazione)

p0803 = 0 (definizione del salvataggio dati con impostazione 0 nella memoria dell'apparecchio come sorgente)

p0804 = 2 (avvio del trasferimento dati dalla memoria dell'apparecchio alla scheda di memoria)

--> PS000xxx.ACX viene trasferito dalla memoria dell'apparecchio alla scheda di memoria e salvato come PS022xxx.ACX.

Esempio 2:

Deve essere trasferito il salvataggio dati con impostazione 22 dalla scheda di memoria alla memoria dell'apparecchio. Nella memoria dell'apparecchio deve essere memorizzato il salvataggio dati come impostazione 0.

p0802 = 22 (definizione del salvataggio dati con impostazione 22 nella scheda di memoria come sorgente)

p0803 = 0 (definizione del salvataggio dati con impostazione 0 nella memoria dell'apparecchio come destinazione)

p0804 = 1 (avvio del trasferimento dati dalla scheda di memoria alla memoria dell'apparecchio)

--> PS022xxx.ACX viene trasferito dalla scheda di memoria alla memoria dell'apparecchio e salvato come PS000xxx.ACX.

Esempio 3:

Deve essere trasferita la progettazione della comunicazione dalla memoria dell'apparecchio alla scheda di memoria.

p0802 = (non rilevante)

p0803 = (non rilevante)

p0804 = 12 (avvio del trasferimento dati dalla memoria dell'apparecchio alla scheda di memoria)

--> I file rilevanti per la progettazione della comunicazione vengono trasferiti dalla memoria dell'apparecchio alla scheda di memoria e copiati nella directory /SIEMENS/SINAMICS/DATA/CFG.

Valore:

0: Inattivo
1: Dalla scheda di memoria alla memoria dell'apparecchio
2: Dalla memoria dell'apparecchio alla scheda di memoria
12: Da mem. apparecchio (progettaz. comunicazione) a scheda di mem.
1001: Apertura file su scheda di memoria non possibile
1002: Apertura file nella memoria dell'apparecchio non possibile
1003: Scheda di memoria non trovata
1100: Trasferimento file non possibile

Dipendenza:

Vedi anche: p0802, p0803

Attenzione:

Non estrarre la scheda di memoria durante il processo di trasmissione dati.

Nota:

Se all'inserzione della Control Unit viene rilevato nella scheda di memoria un parametro salvato con impostazione 0 (PS000xxx.ACX), tale parametro viene trasferito automaticamente nella memoria dell'apparecchio.

Se la scheda di memoria è inserita, durante la memorizzazione in modo non volatile dei parametri (ad es. con la funzione "Copia da RAM a ROM"), nella scheda di memoria viene anche automaticamente scritto un salvataggio parametri con impostazione 0 (PS000xxx.ACX).

Se il trasferimento dati si conclude senza errori, questo parametro viene azzerato automaticamente. In caso di errore il parametro viene impostato a un valore > 1000. Possibili cause di errore:

p0804 = 1001:

il backup dei parametri sulla scheda di memoria impostato come sorgente in p0802 non esiste oppure non è disponibile uno spazio di memoria sufficiente sulla scheda di memoria.

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

p0804 = 1002:
il backup dei parametri nella memoria dell'apparecchio impostato come sorgente in p0803 non esiste oppure non è disponibile uno spazio di memoria sufficiente nella memoria dell'apparecchio.
p0804 = 1003:
nessuna scheda di memoria inserita.

p0806 BI: Blocco priorità di comando / Blocco PcCtrl

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: Unsigned32 / Binary	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: Comandi	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
-	-	0

Descrizione: Impostazione della sorgente del segnale per l'interdizione della priorità di comando.

Dipendenza: Vedi anche: r0807

Nota: La priorità di comando viene utilizzata dal software di messa in servizio (pannello di comando per l'azionamento) e dall'Advanced Operator Panel (AOP, LOCAL Mode).

r0807.0 BO: Priorità di comando attiva / PcCtrl attivo

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 2
Tipo di dati: Unsigned8	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: Indicazioni, segnali	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
-	-	-

Descrizione: Visualizzazione di dove risiede la priorità di comando.
L'azionamento può essere comandato mediante interconnessione BICO o esternamente (ad es. software di messa in servizio).

Campo di bit:

Bit	Nome del segnale	Segnale 1	Segnale 0	FP
00	Priorità di comando attiva	Sì	No	5030, 6031

Dipendenza: Vedi anche: p0806

Attenzione: La priorità di comando influenza solo la parola di comando 1 e il valore di riferimento del numero di giri 1. Altre parole di comando o altri valori di riferimento possono essere copiati da un PLC.

Nota: Bit 0 = 0: Interconnessione BICO attiva
Bit 0 = 1: Priorità di comando al PC/AOP
La priorità di comando viene utilizzata dal software di messa in servizio (pannello di comando per l'azionamento) e dall'Advanced Operator Panel (AOP, LOCAL Mode).

p0809[0...2] Copiare set di dati di comando CDS / Copiare CDS

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 2
Tipo di dati: Unsigned8	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 8560
Gruppo Par.: Comandi	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
0	1	0

Descrizione: Copia di un set di dati di comando (Command Data Set, CDS) in un altro set di dati.

Indice: [0] = Set dati comandi sorgente
[1] = Set dati comandi destinazione
[2] = Avvio processo di copia

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

Nota: Procedimento:
1. Immettere nell'indice 0 il set di dati di comando da copiare.
2. Immettere nell'indice 1 il set di dati di comando di destinazione.
3. Iniziare il processo di copia: impostare l'indice 2 da 0 a 1.

Al termine della procedura di copia viene automaticamente impostato p0809[2] = 0.

p0810 BI: Selezione set di dati di comando CDS bit 0 / Selez.CDS bit 0

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: Unsigned32 / Binary	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 8560
Gruppo Par.: Comandi	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
-	-	0

Descrizione: Impostazione della sorgente del segnale per la selezione del set di dati di comando bit 0 (Command Data Set, CDS bit 0).

Dipendenza: Vedi anche: r0050, r0836

Attenzione: Il parametro potrebbe essere protetto per via di p0922 o p2079 e non può essere modificato.

Nota: Il set di dati di comando selezionato tramite gli ingressi binettore viene visualizzato in r0836.
Il set di dati di comando attualmente attivo è visualizzato in r0050.
La copia di un set di dati di comando può essere eseguita con p0809.

p0819[0...2] Copiare set di dati dell'azionamento DDS / Copiare DDS

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: C2(15)	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 2
Tipo di dati: Unsigned8	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 8565
Gruppo Par.: Record di dati	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
0	31	0

Descrizione: Copia di un set di dati dell'azionamento (Drive Data Set, DDS) in un altro set di dati.

Indice: [0] = Set dati azionamento sorgente
[1] = Set dati azionamento destinazione
[2] = Avvio processo di copia

Nota: Procedimento:
1. Immettere nell'indice 0 il set di dati dell'azionamento da copiare.
2. Immettere nell'indice 1 il set di dati dell'azionamento di destinazione.
3. Iniziare il processo di copia: impostare l'indice 2 da 0 a 1.

Al termine della procedura di copia viene automaticamente impostato p0819[2] = 0.

p0820[0...n] BI: Selezione set di dati dell'azionamento DDS bit 0 / Selez. DDS bit 0

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: C2(15), T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: Unsigned32 / Binary	**Indice dinamico:** CDS, p0170	**Schema logico:** 8565, 8575
Gruppo Par.: Record di dati	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
-	-	0

Descrizione: Impostazione della sorgente del segnale per la selezione del set di dati dell'azionamento bit 0 (Drive Data Set, DDS bit 0).

Dipendenza: Vedi anche: r0051, r0837

Attenzione: Il parametro potrebbe essere protetto per via di p0922 o p2079 e non può essere modificato.

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

p0826[0...n] Commutazione motore, numero motore / N.mot commutaz.mot

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: C2(3)	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 2
Tipo di dati: Unsigned16	**Indice dinamico:** MDS, p0130	**Schema logico:** 8575
Gruppo Par.: Motore	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
0	15	0

Descrizione: Impostazione di un numero motore liberamente assegnabile per la commutazione motore.

Dipendenza: Vedi anche: p0827

Cautela: Se si commutano i set di dati motore con identico numero di motore (ad es. commutazione stella/triangolo) e con un motore dotato di freno, il freno resta aperto durante la commutazione.

Nota: In caso di commutazione dei set di dati del motore, vale quanto segue:
Stesso numero motore significa stesso modello termico.

p0827[0...n] Commutazione motore, parola di stato, numero di bit / Com mot ZSW n. bit

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: C2(3)	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 2
Tipo di dati: Unsigned16	**Indice dinamico:** MDS, p0130	**Schema logico:** 8575
Gruppo Par.: Motore	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
0	15	0

Descrizione: Impostazione del numero di bit per ogni set di dati motore.
Esempio:
p0827[0] = 0: Con MDS0 viene commutato r0830.0.
p0827[1] = 5: Con MDS1 viene commutato r0830.5.

Dipendenza: Vedi anche: p0826, r0830

Nota: La commutazione del motore avviene solo con cancellazione degli impulsi.
In caso di commutazione dei set di dati del motore, vale quanto segue:
Numero di bit differente significa eseguire la commutazione motore.

p0828[0...n] BI: Commutazione motore, risposta di conferma / Conferma comm.mot

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: C2(3), T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: Unsigned32 / Binary	**Indice dinamico:** CDS, p0170	**Schema logico:** 8575
Gruppo Par.: Motore	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
-	-	0

Descrizione: Impostazione della sorgente del segnale per la risposta di conferma in caso di commutazione motore.
Con p0833.0 = 1 vale quanto segue:
Questa risposta di conferma (fronte 0/1) è necessaria per l'abilitazione degli impulsi dopo una commutazione del motore.

Dipendenza: Vedi anche: p0833

Attenzione: Il parametro potrebbe essere protetto per via di p0922 o p2079 e non può essere modificato.

r0830.0...15 CO/BO: Commutazione motore, parola di stato / Com mot ZSW

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 2
Tipo di dati: Unsigned16	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 8575
Gruppo Par.: Indicazioni, segnali	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
-	-	-

Descrizione: Visualizzazione della parola di stato della commutazione del motore.

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

Questi segnali possono essere interconnessi su uscite digitali ai fini della commutazione del motore.

Campo di bit:

Bit	Nome del segnale	Segnale 1	Segnale 0	FP
00	Selezione motore bit 0	High	Low	-
01	Selezione motore bit 1	High	Low	-
02	Selezione motore bit 2	High	Low	-
03	Selezione motore bit 3	High	Low	-
04	Selezione motore bit 4	High	Low	-
05	Selezione motore bit 5	High	Low	-
06	Selezione motore bit 6	High	Low	-
07	Selezione motore bit 7	High	Low	-
08	Selezione motore bit 8	High	Low	-
09	Selezione motore bit 9	High	Low	-
10	Selezione motore bit 10	High	Low	-
11	Selezione motore bit 11	High	Low	-
12	Selezione motore bit 12	High	Low	-
13	Selezione motore bit 13	High	Low	-
14	Selezione motore bit 14	High	Low	-
15	Selezione motore bit 15	High	Low	-

Dipendenza: Vedi anche: p0827

p0831[0...15] BI: Commutazione motore, conferma contattore / Conf.cont.comm.mot

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: U, T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: Unsigned32 / Binary	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 8575
Gruppo Par.: Motore	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
-	-	0

Descrizione:

Impostazione della sorgente del segnale per la risposta di conferma dei contattori in caso di commutazione motore.

Tra l'attivazione del contattore e la risposta di conferma vi è una correlazione fissa.

Esempio:

Occorre commutare tra MDS0 (motore 0) e MDS1 (motore 1). L'attivazione dei contattori deve essere eseguita tramite il bit 4 (contattore 0) o 5 (contattore 1). La commutazione deve avvenire con interconnessione della risposta di conferma.

Realizzazione:

MDS0: p0827[0] = 4, interconnettere l'uscita per l'attivazione dei contattore 0 con r0830.4, p0831[4] = "ingresso conferma contattore 0"

MDS1: p0827[1] = 5, interconnettere l'uscita per l'attivazione del contattore 1 con r0830.5, p0831[5] = "ingresso conferma contattore 1"

Nella commutazione da MDS0 a MDS1 la sequenza è la seguente:

1. Il bit di stato r0830.4 viene cancellato. Con la risposta di conferma cablata (p0831[4]), si attende finché non viene visualizzata la risposta "contattore aperto". Se la risposta di conferma non è cablata, si attende che trascorra il tempo di interblocco di disinserzione di 320 ms.

2. Il bit di stato r0830.5 viene impostato. Con la risposta di conferma cablata (p0831[5]), si attende finché non viene visualizzata la risposta "contattore chiuso". Se la risposta di conferma non è cablata, si attende che trascorra il tempo di interblocco di inserzione di 160 ms.

Indice:

[0] = Conferma contattore 0
[1] = Conferma contattore 1
[2] = Conferma contattore 2
[3] = Conferma contattore 3
[4] = Conferma contattore 4
[5] = Conferma contattore 5
[6] = Conferma contattore 6
[7] = Conferma contattore 7
[8] = Conferma contattore 8
[9] = Conferma contattore 9
[10] = Conferma contattore 10
[11] = Conferma contattore 11
[12] = Conferma contattore 12
[13] = Conferma contattore 13

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

[14] = Conferma contattore 14
[15] = Conferma contattore 15

r0832.0...15 CO/BO: Commutazione motore, conferma contattore, parola di stato / Com mot conf ZSW

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 2
Tipo di dati: Unsigned32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 8575
Gruppo Par.: Indicazioni, segnali	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
-	-	-

Descrizione: Visualizzazione della parola di stato dei segnali di risposta dei contattori nella commutazione del motore.

Campo di bit:

Bit	Nome del segnale	Segnale 1	Segnale 0	FP
00	Conferma contattore 0	Chiuso	Aperto	-
01	Conferma contattore 1	Chiuso	Aperto	-
02	Conferma contattore 2	Chiuso	Aperto	-
03	Conferma contattore 3	Chiuso	Aperto	-
04	Conferma contattore 4	Chiuso	Aperto	-
05	Conferma contattore 5	Chiuso	Aperto	-
06	Conferma contattore 6	Chiuso	Aperto	-
07	Conferma contattore 7	Chiuso	Aperto	-
08	Conferma contattore 8	Chiuso	Aperto	-
09	Conferma contattore 9	Chiuso	Aperto	-
10	Conferma contattore 10	Chiuso	Aperto	-
11	Conferma contattore 11	Chiuso	Aperto	-
12	Conferma contattore 12	Chiuso	Aperto	-
13	Conferma contattore 13	Chiuso	Aperto	-
14	Conferma contattore 14	Chiuso	Aperto	-
15	Conferma contattore 15	Chiuso	Aperto	-

Dipendenza: Vedi anche: p0831

p0833 Commutazione set di dati, configurazione / Com.set dati conf

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: C2(15)	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 2
Tipo di dati: Unsigned16	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 8575
Gruppo Par.: Record di dati	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
-	-	0000 bin

Descrizione: Impostazione della configurazione per commutazione motore e encoder.

Campo di bit:

Bit	Nome del segnale	Segnale 1	Segnale 0	FP
00	Commutazione contattori tramite applicazione/azionamento	Applicazione	Azionamento	-
01	Cancellazione impulsi tramite applicazione/azionamento	Applicazione	Azionamento	-
02	Sosta azionamento, soppressione con commutazione EDS	Sì	No	-

Nota: Per bit 00:

Se il bit è impostato e si desidera la commutazione del motore, occorre impostare p0827 diversamente nei corrispondenti set di dati del motore.

Per bit 02:

Il bit determina se in caso di commutazione EDS il segnale di stato Gn_ZSW.14 (encoder in sosta attivo) viene soppresso.

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

r0835.0...11 CO/BO: Commutazione del set di dati, parola di stato / DDS_ZSW

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 2
Tipo di dati: Unsigned16	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 8575
Gruppo Par.: Indicazioni, segnali	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
-	-	-

Descrizione: Visualizzazione della parola di stato per la commutazione del set di dati azionamento.

Campo di bit:

Bit	Nome del segnale	Segnale 1	Segnale 0	FP
00	Commutazione del motore attiva	Sì	No	8575
01	Commutazione encoder attiva	Sì	No	-
02	Calcolo parametri interno attivo	Sì	No	-
04	Cortocircuito dell'indotto attivo	Sì	No	-
05	Identificazione in corso	Sì	No	-
06	Registrazione della caratteristica di attrito attiva	Sì	No	-
07	Misura in rotazione in corso	Sì	No	-
08	Identificazione dei dati motore in corso	Sì	No	-
10	Attesa di cancellazione impulsi	Sì	No	-
11	Attesa di risposta di conferma commutazione motore	Sì	No	-

Nota: Questo parametro riceve dati solo se la commutazione del set di dati è selezionata o in corso.

Per bit 00:

Il segnale viene influenzato solo se è impostata la commutazione del motore tramite p0827 (numeri bit diversi).

Per bit 01:

Il segnale viene influenzato solo se è impostata una commutazione encoder tramite p0187, p0188 o p0189.

Per bit 02:

Una commutazione del set di dati viene ritardata del tempo per il calcolo parametri interno.

Per bit 04:

Una commutazione del set di dati viene eseguita solo in caso di cortocircuito dell'indotto non attivato.

Per bit 05:

Per SERVO vale:

Una commutazione del set di dati viene eseguita solo quando non sono in corso processi di identificazione della posizione polare, taratura encoder, identificazione dei dati motore e misura in rotazione.

Per VECTOR vale:

Una commutazione del set di dati viene eseguita solo in caso di identificazione della posizione polare non in corso.

Per bit 06:

Una commutazione del set di dati viene eseguita solo se non è in corso la registrazione della caratteristica di attrito.

Per bit 07 (solo VECTOR):

Una commutazione del set di dati viene eseguita solo se non è in corso la misura in rotazione.

Per bit 08 (solo VECTOR):

Una commutazione del set di dati viene eseguita solo se non è in corso l'identificazione dei dati motore.

Per bit 10:

È impostata una commutazione del motore con p0833.1 = 1. Questa può avvenire solo se l'applicazione esegue la cancellazione impulsi.

Per bit 11:

È impostata una commutazione del motore con p0833.0 = 1. Gli impulsi vengono abilitati solo se il segnale "Commutazione motore, risposta di conferma" viene riconosciuto.

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

r0836.0...1 CO/BO: Set di dati di comando CDS selezionato / CDS selez.

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 2
Tipo di dati: Unsigned8	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 1530, 8560
Gruppo Par.: Indicazioni, segnali	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
-	-	-

Descrizione: Visualizzazione del set di dati dei comandi selezionati tramite ingresso binettore (Command Data Set, CDS).

Campo di bit:

Bit	Nome del segnale	Segnale 1	Segnale 0	FP
00	Selez. CDS bit 0	On	Off	-
01	Selez. CDS bit 1	On	Off	-

Dipendenza: Vedi anche: r0050, p0810

Nota: I set di dati dei comandi vengono selezionati tramite l'ingresso binettore p0810 e successivi.
Il set di dati di comando attualmente attivo è visualizzato in r0050.

r0837.0...1 CO/BO: Set di dati dell'azionamento DDS selezionato / DDS selez.

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 2
Tipo di dati: Unsigned8	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 8565
Gruppo Par.: Indicazioni, segnali	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
-	-	-

Descrizione: Visualizzazione del set di dati dell'azionamento selezionato (Drive Data Set, DDS).

Campo di bit:

Bit	Nome del segnale	Segnale 1	Segnale 0	FP
00	Selez. DDS bit 0	On	Off	-
01	Selez. DDS bit 1	On	Off	-

Dipendenza: Vedi anche: r0051, p0820

Nota: I set di dati dell'azionamento vengono selezionati tramite l'ingresso binettore p0820 e successivi.
Il set di dati dell'azionamento attualmente attivo è visualizzato in r0051.
Se è presente un solo set di dati, in questo parametro viene visualizzato il valore 0 e non la selezione tramite l'ingresso binettore.

r0838[0...3] Set di dati motore/encoder selezionato / MDS/EDS selezion.

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 2
Tipo di dati: Unsigned8	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 8565
Gruppo Par.: Indicazioni, segnali	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
-	-	-

Descrizione: Visualizzazione del set di dati motore selezionato (Motor Data Set, MDS) e dei set di dati encoder selezionati (Encoder Data Set, EDS).

Indice:
[0] = Set dati motore MDS selezionato
[1] = Set dati encoder EDS encoder 1 selezionato
[2] = Set dati encoder EDS encoder 2 selezionato
[3] = Riservato

Dipendenza: Vedi anche: r0049, p0186, p0187, p0188

Nota: Il valore 99 significa: nessun encoder assegnato (non progettato).

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

p0839 Ritardo comando contattori commutazione motore / Rit.com.con.comm.m

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN	**Modificabile:** C2(3)	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 2
	Tipo di dati: Unsigned16	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** -
	Gruppo Par.: Motore	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
	Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
	Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
	0 [ms]	500 [ms]	0 [ms]

Descrizione: Impostazione del tempo di ritardo per il comando contattori durante la commutazione motore.

Nota: Il ritardo viene considerato nei seguenti casi:

- In caso di risposta di conferma contattore precedente "Aperto". Una volta trascorso il tempo di ritardo viene comandato il nuovo contattore motore.

- In caso di risposta di conferma nuovo contattore motore "Chiuso". Una volta trascorso il tempo di ritardo viene data l'abilitazione impulsi.

p0840[0...n] BI: ON / OFF (OFF1) / ON / OFF (OFF1)

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN	**Modificabile:** T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
	Tipo di dati: Unsigned32 / Binary	**Indice dinamico:** CDS, p0170	**Schema logico:** 2501, 2610, 8720, 8820, 8920
	Gruppo Par.: Comandi	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
	Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
	Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
	-	-	0

Descrizione: Impostazione della sorgente del segnale per il comando "ON/OFF (OFF1)"".

Nel profilo PROFIdrive, questo comando corrisponde alla parola di comando 1 bit 0 (STW1.0).

Raccomand.: Modificando l'impostazione di questo ingresso binettore non si può determinare l'inserzione, cosa che può invece avvenire tramite un cambio di segnale della sorgente.

Dipendenza: Vedi anche: p1055, p1056

Cautela: Questo ingresso binettore non è attivo quando è attivata "Priorità di comando dal PC".

Attenzione: Con l'ingresso binettore p0840 = segnale 0 il motore può avanzare in funzionamento manuale mediante l'ingresso binettore p1055 o p1056.

Il comando "ON/OFF (OFF1)" può essere impartito tramite l'ingresso binettore p0840 o p1055/p1056.

Con l'ingresso binettore p0840 = segnale 0 il blocco inserzione viene tacitato.

Solo la sorgente del segnale che attiva può anche disattivare.

Il parametro potrebbe essere protetto per via di p0922 o p2079 e non può essere modificato.

Nota: Per il funzionamento con regolazione del numero di giri (p1300 = 20, 21) vale quanto segue:

- BI: p0840 = segnale 0: OFF1 (frenatura con generatore di rampa, poi cancellazione impulsi)

Per il funzionamento con regolazione della coppia (p1300 = 22, 23) vale quanto segue:

- BI: p0840 = segnale 0: cancellazione impulsi immediata

Per il funzionamento con regolazione della coppia (attivato mediante p1501) vale quanto segue:

- BI: p0840 = segnale 0: nessuna reazione di frenatura propria, ma cancellazione degli impulsi al riconoscimento di fermo (p1226, p1227)

Per il funzionamento con regolazione del numero di giri e della coppia vale quanto segue:

- BI: p0840 = segnale 0/1: ON (abilitazione impulsi possibile)

In caso di alimentazioni attive (Active Line Module e Smart Line Module) vale quanto segue:

- BI: p0840 = segnale 0: OFF1 (riduzione di Vdc tramite rampa, quindi cancellazione impulsi e contattore di precarica/contattore di rete OFF)

- BI: p0840 = segnale 0/1: ON (contattore di precarica/contattore di rete ON, abilitazione impulsi possibile)

Per gli alimentatori passivi (Basic Line Module) vale quanto segue:

- BI: p0840 = segnale 0: OFF1 (contattore di precarica/contattore di rete OFF)

- BI: p0840 = segnale 0/1: ON (contattore di precarica/contattore di rete ON)

Come sorgente del segnale è anche possibile selezionare r0863.1 di un azionamento.

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

p0844[0...n] BI: Nessun arr. per inerzia / arr. per inerzia (OFF2) sorg. segn. 1 / OFF2 s_s 1

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: Unsigned32 / Binary	**Indice dinamico:** CDS, p0170	**Schema logico:** 2501, 8720, 8820, 8920
Gruppo Par.: Comandi	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
-	-	1

Descrizione:

Impostazione della prima sorgente del segnale per il comando "Nessun arresto per inerzia / arresto per inerzia (OFF2)".

È attiva la combinazione logica AND dei seguenti segnali:

- BI: p0844 "Nessun arresto per inerzia / arresto per inerzia (OFF2) sorg. segn. 1"
- BI: p0845 "Nessun arresto per inerzia / arresto per inerzia (OFF2) sorgente del segnale 2"

Nel profilo PROFIdrive il risultato della combinazione logica AND corrisponde alla parola di comando 1 bit 1 (STW1.1).

BI: p0844 = segnale 0 o BI: p0845 = segnale 0

- OFF2 (cancellazione impulsi immediata e blocco inserzione)

BI: p0844 = segnale 1 e BI: p0845 = segnale 1

- Nessun OFF2 (abilitazione possibile)

Cautela:

Questo ingresso binettore non è attivo quando è attivata "Priorità di comando dal PC".

Attenzione:

Il parametro potrebbe essere protetto per via di p0922 o p2079 e non può essere modificato.

Nota:

Per gli Active Line Module, gli Smart Line Module e l'ingresso binettore p0844 = segnale 0 o p0845 = segnale 0 vale:

- Viene disinserito anche il contattore di precarica/contattore di rete.

p0845[0...n] BI: Nessun arr. per inerzia / arr. per inerzia (OFF2) sorg. segn. 2 / OFF2 s_s 2

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: Unsigned32 / Binary	**Indice dinamico:** CDS, p0170	**Schema logico:** 2501, 8720, 8820, 8920
Gruppo Par.: Comandi	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
-	-	1

Descrizione:

Impostazione della seconda sorgente del segnale per il comando "Nessun arresto per inerzia / arresto per inerzia (OFF2)".

È attiva la combinazione logica AND dei seguenti segnali:

- BI: p0844 "Nessun arresto per inerzia / arresto per inerzia (OFF2) sorg. segn. 1"
- BI: p0845 "Nessun arresto per inerzia / arresto per inerzia (OFF2) sorgente del segnale 2"

Nel profilo PROFIdrive il risultato della combinazione logica AND corrisponde alla parola di comando 1 bit 1 (STW1.1).

BI: p0844 = segnale 0 o BI: p0845 = segnale 0

- OFF2 (cancellazione impulsi immediata e blocco inserzione)

BI: p0844 = segnale 1 e BI: p0845 = segnale 1

- Nessun OFF2 (abilitazione possibile)

Cautela:

Questo ingresso binettore è attivo quando è attivata "Priorità di comando dal PC".

Nota:

Per gli Active Line Module, gli Smart Line Module e l'ingresso binettore p0844 = segnale 0 o p0845 = segnale 0 vale:

- Viene disinserito anche il contattore di precarica/contattore di rete.

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

p0848[0...n] BI: Nessun arresto rapido/arresto rapido (OFF3) sorgente segnale 1 / OFF3 s_s 1

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: Unsigned32 / Binary	**Indice dinamico:** CDS, p0170	**Schema logico:** 2501
Gruppo Par.: Comandi	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
-	-	1

Descrizione: Impostazione della prima sorgente del segnale per il comando "Nessun arresto rapido / arresto rapido (OFF3)".
È attiva la combinazione logica AND dei seguenti segnali:
- BI: p0848 "Nessun arresto rapido / arresto rapido (OFF3) sorgente del segnale 1"
- BI: p0849 "Nessun arresto rapido / arresto rapido (OFF3) sorgente del segnale 2"

Nel profilo PROFIdrive il risultato della combinazione logica AND corrisponde alla parola di comando 1 bit 2 (STW1.2).
BI: p0848 = segnale 0 o BI: p0849 = segnale 0
- OFF3 (frenatura con rampa OFF3 (p1135), quindi cancellazione impulsi e blocco inserzione)

BI: p0848 = segnale 1 e BI: p0849 = segnale 1
- Nessun OFF3 (abilitazione possibile)

Cautela: Questo ingresso binettore non è attivo quando è attivata "Priorità di comando dal PC".

Attenzione: Il parametro potrebbe essere protetto per via di p0922 o p2079 e non può essere modificato.

p0849[0...n] BI: Nessun arresto rapido/arresto rapido (OFF3) sorgente segnale 2 / OFF3 s_s 2

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: Unsigned32 / Binary	**Indice dinamico:** CDS, p0170	**Schema logico:** 2501
Gruppo Par.: Comandi	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
-	-	1

Descrizione: Impostazione della seconda sorgente del segnale per il comando "Nessun arresto rapido / arresto rapido (OFF3)".
È attiva la combinazione logica AND dei seguenti segnali:
- BI: p0848 "Nessun arresto rapido / arresto rapido (OFF3) sorgente del segnale 1"
- BI: p0849 "Nessun arresto rapido / arresto rapido (OFF3) sorgente del segnale 2"

Nel profilo PROFIdrive il risultato della combinazione logica AND corrisponde alla parola di comando 1 bit 2 (STW1.2).
BI: p0848 = segnale 0 o BI: p0849 = segnale 0
- OFF3 (frenatura con rampa OFF3 (p1135), quindi cancellazione impulsi e blocco inserzione)

BI: p0848 = segnale 1 e BI: p0849 = segnale 1
- Nessun OFF3 (abilitazione possibile)

Cautela: Questo ingresso binettore è attivo quando è attivata "Priorità di comando dal PC".

p0852[0...n] BI: Abilitazione funzionamento / blocco funzionamento / Abilit. funzionam.

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: Unsigned32 / Binary	**Indice dinamico:** CDS, p0170	**Schema logico:** 2501, 8820, 8920
Gruppo Par.: Comandi	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
-	-	1

Descrizione: Impostazione della sorgente del segnale per il comando "Abilitazione funzionamento/blocco funzionamento".

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

Nel profilo PROFIdrive, questo comando corrisponde alla parola di comando 1 bit 3 (STW1.3).
BI: p0852 = segnale 0
Blocco funzionamento (cancellazione impulsi).
BI: p0852 = segnale 1
Abilitazione funzionamento (abilitazione impulsi possibile).

Cautela: Questo ingresso binettore non è attivo quando è attivata "Priorità di comando dal PC".

Attenzione: Il parametro potrebbe essere protetto per via di p0922 o p2079 e non può essere modificato.

p0854[0...n] BI: Controllo da parte del PLC / nessun controllo da parte del PLC / Contr. da PLC

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: Unsigned32 / Binary	**Indice dinamico:** CDS, p0170	**Schema logico:** 2501, 8720, 8820, 8920
Gruppo Par.: Comandi	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
-	-	1

Descrizione: Impostazione della sorgente del segnale per il comando "Controllo da parte del PLC / nessun controllo da parte del PLC".
Nel profilo PROFIdrive, questo comando corrisponde alla parola di comando 1 bit 10 (STW1.10).
BI: p0854 = segnale 0
Nessun controllo da parte del PLC
BI: p0852 = segnale 1
Controllo da parte del PLC

Cautela: Questo ingresso binettore non è attivo quando è attivata "Priorità di comando dal PC".

Attenzione: Il parametro potrebbe essere protetto per via di p0922 o p2079 e non può essere modificato.

Nota: Questo bit serve a provocare una reazione negli azionamenti in caso di guasto del controllo (F07220). Se non è presente un controllo, l'ingresso binettore p0854 deve essere impostato a 1.
Se è presente un controllo, deve essere impostato STW1.10 = 1 (PZD1) affinché i dati ricevuti vengano aggiornati. Ciò vale indipendentemente dall'impostazione in p0854 e anche in caso di progettazione libera dei telegrammi (p0922 = 999).

p0855[0...n] BI: Aprire obbligatoriamente freno di stazionamento / Aprire freni

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: Unsigned32 / Binary	**Indice dinamico:** CDS, p0170	**Schema logico:** 2501, 2701, 2707
Gruppo Par.: Comandi	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
-	-	0

Descrizione: Impostazione della sorgente del segnale per il comando "aprire obbligatoriamente freno di stazionamento".

Dipendenza: Vedi anche: p0858

Attenzione: Il parametro potrebbe essere protetto per via di p0922 o p2079 e non può essere modificato.

Nota: Il segnale tramite BI: p0858 (Chiudere obbligatoriamente freno di stazionamento) ha una priorità più elevata rispetto a BI: p0855 (Aprire obbligatoriamente freno di stazionamento).

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

p0856[0...n] BI: Abilitazione regolatore di numero di giri / Abilit. n_reg

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN	**Modificabile:** T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
	Tipo di dati: Unsigned32 / Binary	**Indice dinamico:** CDS, p0170	**Schema logico:** 2501, 2701, 2707
	Gruppo Par.: Comandi	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
	Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
	Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
	-	-	1

Descrizione: Impostazione della sorgente del segnale per il comando "Abilitazione regolatore numero di giri" (r0898.12).
Segnale 0: Impostare a 0 la componente I e l'uscita del regolatore del numero di giri.
Segnale 1: Abilitare il regolatore di numero di giri.

Dipendenza: Vedi anche: r0898

Nota: Alla rimozione di "Abilitazione regolatore numero di giri" il freno eventualmente presente viene chiuso.
La rimozione di "Abilitazione regolatore numero di giri" non provoca la cancellazione impulsi.

p0857 Parte di potenza, tempo di sorveglianza / Contr.PP t

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN	**Modificabile:** T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 2
	Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 8760, 8864, 8964
	Gruppo Par.: Comandi	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
	Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
	Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
	100.0 [ms]	60000.0 [ms]	6000.0 [ms]

Descrizione: Impostazione del tempo di sorveglianza per la parte di potenza.
Il tempo di sorveglianza viene avviato dopo un fronte 0/1 del comando ON/OFF1. Se la parte di potenza non invia una segnalazione di pronto entro il tempo di sorveglianza, viene emessa l'anomalia F06000 (alimentazioni) o F07802 (azionamenti).

Dipendenza: Vedi anche: F07802, F30027

Attenzione: Il tempo di precarica massimo del circuito intermedio viene sorvegliato nella parte di potenza e non è modificabile. La durata massima della precarica dipende dalla classe di potenza e dalla forma costruttiva della parte di potenza.
Il tempo di sorveglianza per la precarica viene avviato dopo il comando ON (BI: p0840 = segnale 0/1). Al superamento della durata massima di precarica viene emessa l'anomalia F30027.

Nota: L'impostazione di fabbrica per p0857 dipende dalla classe di potenza e dalla forma costruttiva della parte di potenza.
Il tempo di sorveglianza per la segnalazione di pronto della parte di potenza comprende il periodo di tempo per la precarica del circuito intermedio e all'occorrenza il periodo di rimbalzo dei contattori.
Un valore troppo piccolo in p0857 provoca un'anomalia corrispondente dopo l'abilitazione.

p0858[0...n] BI: Chiudere obbligatoriamente freno di stazionamento / Chiudere obb freno

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN	**Modificabile:** T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 2
	Tipo di dati: Unsigned32 / Binary	**Indice dinamico:** CDS, p0170	**Schema logico:** 2501, 2701, 2707
	Gruppo Par.: Comandi	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
	Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
	Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
	-	-	9719.13

Descrizione: Impostazione della sorgente del segnale per il comando "Chiudere obbligatoriamente freno di stazionamento".

Dipendenza: Vedi anche: p0855

Nota: Il segnale tramite BI: p0858 (Chiudere obbligatoriamente freno di stazionamento) ha una priorità più elevata rispetto a BI: p0855 (Aprire obbligatoriamente freno di stazionamento).
Con il segnale 1 tramite BI: p0858 viene eseguito il comando "Chiudere obbligatoriamente freno di stazionamento" e viene preassegnato internamente il valore di riferimento zero.

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

p0860 BI: Risposta contattore rete / Risp.contatt. rete

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: Unsigned32 / Binary	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 2634, 8734, 8834, 8934
Gruppo Par.: Comandi	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
-	-	863.1

Descrizione: Impostazione della sorgente del segnale per la risposta di conferma del contattore di rete.

Raccomand.: Con sorveglianza attivata (BI: p0860 diverso da r0863.1) per attivare il contattore di rete si deve utilizzare il segnale BO: r0863.1 del proprio oggetto di azionamento.

Dipendenza: Vedi anche: p0861, r0863

Vedi anche: F07300

Attenzione: La sorveglianza del contattore di rete è disattivata, se come sorgente di segnale per la risposta del contattore è impostato il segnale di attivazione del proprio oggetto azionamento (BI: p0860 = r0863.1).

Nota: Lo stato del contattore di rete viene sorvegliato in funzione del segnale BO: r0863.1.

Con sorveglianza attivata (BI: p0860 diverso da r0863.1) l'anomalia F07300 viene emessa anche quando il contattore è chiuso, prima che si verifichi un'attivazione tramite r0863.1.

p0861 Tempo di sorveglianza contattore di rete / Contr.cont.rete t

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 2
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 2634, 8734, 8834, 8934
Gruppo Par.: Comandi	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
0 [ms]	5000 [ms]	100 [ms]

Descrizione: Impostazione del tempo di sorveglianza del contattore di rete.

Il tempo di sorveglianza inizia con ogni processo di commutazione del contattore di rete (r0863.1). Se entro questo lasso di tempo non si ottiene alcuna risposta di conferma dal contattore di rete, viene emesso un messaggio.

Dipendenza: Vedi anche: p0860, r0863

Vedi anche: F07300

Nota: Il controllo è disattivato con la regolazione in fabbrica di p0860.

p0862 Ritardo all'inserzione della parte di potenza / t_rit parte pot.

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 2610, 8732, 8832, 8932
Gruppo Par.: Comandi	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
0 [ms]	65000 [ms]	0 [ms]

Descrizione: Impostazione del tempo di ritardo per l'istruzione di comando della parte di potenza e di un contattore di rete eventualmente presente.

Nota: In questo modo è possibile uno sfasamento della precarica o dell'inserzione con un unico comando ON specifico per l'azionamento.

In caso di alimentatori attivi, prima dell'attivazione del contattore di rete viene eseguita una compensazione dell'offset della misura della corrente per un periodo di 120 ms (p3491).

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

r0863.0...2 CO/BO: Accoppiamento di azionamenti, parola di stato/comando / Accop. ZSW/STW

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 2
Tipo di dati: Unsigned16	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: Comandi	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
-	-	-

Descrizione: Visualizzazione della parola di stato e di comando per l'accoppiamento di azionamenti.

Campo di bit:

Bit	Nome del segnale	Segnale 1	Segnale 0	FP
00	Funzionamento regolazione	Sì	No	2610, 6495, 8732, 8832, 8932, 9794
01	Comando contattore	Sì	No	2610, 2634, 8732, 8734, 8832, 8834, 8932, 8934
02	Interruzione di rete alimentazione	Sì	No	-

Nota:

Per bit 00:

Il bit 0 segnala che l'alimentatore è pronto.

L'inoltro della segnalazione di servizio tramite BO: r0863.0 permette l'avviamento sfasato di più azionamenti in caso di inserzione simultanea.

Per fare questo eseguire le seguenti interconnessioni:

Azionamento 1: BI: interconnettere p0864 con BO: r0863.0 dell'alimentatore

Azionamento 2: BI: interconnettere p0864 con BO: r0863.0 dell'azionamento 1

Azionamento 3: BI: interconnettere p0864 con BO: r0863.0 dell'azionamento 2, ecc.

Il primo azionamento inoltra la segnalazione di servizio all'azionamento successivo solo quando raggiunge il segnale di pronto per il funzionamento.

Per bit 01:

Il bit 1 è previsto per il comando di un contattore di rete esterno.

Per bit 02:

questo bit segnala l'interruzione di rete solo per Active Infeed (A_INF) e Smart Infeed (S_INF).

p0868 Parte di potenza, interruttore DC, tempo di antirimbalzo / P.pot int.DC t_rim

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: Comandi	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
0 [ms]	65000 [ms]	65000 [ms]

Descrizione: Impostazione del tempo di antirimbalzo per l'interruttore automatico DC nei Motor Module con forma costruttiva "Chassis".

Nota: Per p0868 = 65000 ms vale:

Viene realizzato il tempo di antirimbalzo definito internamente nella EEPROM della parte di potenza.

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

p0894 Preimpostazione sosta / Preimpostaz. sosta

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: U, T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 4
Tipo di dati: Unsigned32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: Indicazioni, segnali	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
-	-	0000 bin

Descrizione: Preimpostazione per la funzione "Asse in sosta" ed "Encoder in sosta".

Campo di bit:

Bit	Nome del segnale	Segnale 1	Segnale 0	FP
00	Preassegnazione all'interconnessione	Sosta	Non sostare	-

Dipendenza: Vedi anche: p0480, p0897

Nota: Per bit 00:

Se per la funzione "Asse in sosta" o "Encoder in sosta" esiste almeno un'interconnessione BICO, questa preimpostazione viene presa in considerazione all'avvio.

r0896.0 BO: Parola di stato asse in sosta / ZSW asse in sosta

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 2
Tipo di dati: Unsigned8	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: Indicazioni, segnali	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
-	-	-

Descrizione: Visualizzazione della parola di stato per la funzione "asse in sosta".

Campo di bit:

Bit	Nome del segnale	Segnale 1	Segnale 0	FP
00	Asse in sosta attivo	Sì	No	-

Dipendenza: Vedi anche: p0897

p0897 BI: Selezione asse in sosta / Selez. asse sosta

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 2
Tipo di dati: Unsigned32 / Binary	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: Indicazioni, segnali	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
-	-	0

Descrizione: Impostazione della sorgente del segnale per selezionare la funzione "Asse in sosta".

Dipendenza: BI: p0897 = segnale 0

La funzione "Asse in sosta" non è selezionata.

BI: p0897 = segnale 1

La funzione "Asse in sosta" è selezionata.

Vedi anche: r0896

Attenzione: Il parametro potrebbe essere protetto per via di p0922 o p2079 e non può essere modificato.

Nota: La funzione "Asse in sosta" diventa attiva dopo la selezione solo tramite cancellazione degli impulsi.

r0898.0...15 CO/BO: Parola di comando oggetto di azionamento 1 / STW ogg. azion. 1

CU_S110-CAN, CU_S110-DP, CU_S110-PN

Modificabile: -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 2
Tipo di dati: Unsigned16	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: Indicazioni, segnali	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
-	-	-

Descrizione: Visualizzazione della parola di comando dell'oggetto di azionamento 1 (Control Unit).

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

Campo di bit:

Bit	Nome del segnale	Segnale 1	Segnale 0	FP
00	Segnale di sincronizzazione SYN	Sì	No	-
01	Sincronizzazione in tempo reale PING	Sì	No	-
07	Tacitaz. anomalia	Sì	No	-
12	Funzionalità vitale master bit 0	Sì	No	-
13	Funzionalità vitale master bit 1	Sì	No	-
14	Funzionalità vitale master bit 2	Sì	No	-
15	Funzionalità vitale master bit 3	Sì	No	-

r0898.0...14 CO/BO: Parola di comando, controllo sequenziale / STW contr sequen

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: - **Calcolato:** - **Livello di accesso:** 2
Tipo di dati: Unsigned16 **Indice dinamico:** - **Schema logico:** 1530, 2501
Gruppo Par.: Indicazioni, segnali **Gruppo delle unità:** - **Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: - **Normalizzazione:** - **Lista esperti:** 1

Min	Max	Impostazione di fabbrica
-	-	-

Descrizione: Visualizzazione della parola di comando del controllo sequenziale.

Campo di bit:

Bit	Nome del segnale	Segnale 1	Segnale 0	FP
00	ON/OFF1	Sì	No	-
01	COp / OFF2	Sì	No	-
02	COp / OFF3	Sì	No	-
03	Abilitazione funzionamento	Sì	No	-
04	Abilitazione del generatore di rampa	Sì	No	-
05	Continuazione del generatore di rampa	Sì	No	-
06	Abilitazione valore di riferimento del numero di giri	Sì	No	-
07	Comando apertura freno	Sì	No	-
08	JOG 1	Sì	No	-
09	JOG 2	Sì	No	-
10	Contr. da PLC	Sì	No	-
12	Abilitazione regolatore del numero di giri	Sì	No	-
14	Comando chiusura freno	Sì	No	-

Nota: COp: Condizione operativa

r0899.0...15 CO/BO: Parola di stato oggetto di azionamento 1 / ZSW ogg. azion. 1

CU_S110-CAN, CU_S110-DP, CU_S110-PN

Modificabile: - **Calcolato:** - **Livello di accesso:** 2
Tipo di dati: Unsigned16 **Indice dinamico:** - **Schema logico:** -
Gruppo Par.: Indicazioni, segnali **Gruppo delle unità:** - **Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: - **Normalizzazione:** - **Lista esperti:** 1

Min	Max	Impostazione di fabbrica
-	-	-

Descrizione: Visualizzazione della parola di stato dell'oggetto di azionamento 1 (Control Unit).

Campo di bit:

Bit	Nome del segnale	Segnale 1	Segnale 0	FP
00	Riservato	Sì	No	-
03	Anomalia attiva	Sì	No	-
07	Avviso attivo	Sì	No	-
08	Ora di sistema sincronizzata	Sì	No	-
12	Funzionalità vitale slave bit 0	Sì	No	-
13	Funzionalità vitale slave bit 1	Sì	No	-
14	Funzionalità vitale slave bit 2	Sì	No	-
15	Funzionalità vitale slave bit 3	Sì	No	-

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

r0899.0...15 CO/BO: Parola di stato, controllo sequenziale / ZSW contr sequen

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 2
Tipo di dati: Unsigned16	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 1530, 2503
Gruppo Par.: Indicazioni, segnali	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
-	-	-

Descrizione: Visualizzazione della parola di stato del controllo sequenziale.

Campo di bit:

Bit	Nome del segnale	Segnale 1	Segnale 0	FP
00	Pronto inserzione	Sì	No	-
01	Pronto al funzionamento	Sì	No	-
02	Funzionamento abilitato	Sì	No	-
03	JOG attivo	Sì	No	-
04	Nessun arresto per inerzia attivo	OFF2 inattivo	OFF2 attivo	-
05	Nessun arresto rapido attivo	OFF3 inattivo	OFF3 attivo	-
06	Blocco inserzione attivo	Sì	No	-
07	Azionamento pronto	Sì	No	-
08	Abilit. regolatore	Sì	No	-
09	Comando richiesto	Sì	No	-
11	Impulsi abilitati	Sì	No	-
12	Freno di stazionamento aperto	Sì	No	-
13	Comando chiusura freno di stazionamento	Sì	No	-
14	Abilitazione impulsi dal controllo di frenatura	Sì	No	-
15	Abilitazione valore di riferimento dal controllo di frenatura	Sì	No	-

Nota: Per i bit 00, 01, 02, 04, 05, 06, 09:

Questi segnali vengono usati per la parola di stato 1 con PROFIdrive.

Per bit 13:

Se la funzione "Comando di frenatura sicuro" (SBC) è selezionata e attivata, il freno non viene più comandato tramite questo segnale.

Per bit 14, 15:

Questi segnali sono rilevanti solo se è attivato il modulo funzionale "Controllo di frenatura esteso" (r0108.14 = 1).

p0918 Indirizzo PROFIBUS / Indirizzo PB

CU_S110-DP

Modificabile: T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 2
Tipo di dati: Unsigned16	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 1520, 2410
Gruppo Par.: Comunicazione	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
1	126	126

Descrizione: Visualizzazione o impostazione dell'indirizzo PROFIBUS per l'interfaccia PROFIBUS sulla Control Unit.

L'indirizzo può essere impostato come segue:

1) Tramite DIP switch sulla Control Unit

--> p0918 è quindi di sola lettura e mostra l'indirizzo impostato.

--> La modifica diventa attiva solo dopo un POWER ON.

2) Tramite p0918

--> Solo se nel DIP switch tutti gli interruttori sono impostati su ON o OFF.

--> L'indirizzo viene memorizzato nella memoria non volatile con la funzione "Copia da RAM a ROM".

--> La modifica diventa attiva solo dopo un POWER ON.

Nota: Indirizzi PROFIBUS consentiti: 1 ... 126

L'indirizzo 126 è previsto per la messa in servizio.

Ogni modifica dell'indirizzo PROFIBUS diventa attiva solo dopo un POWER ON.

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

p0922 IF1 PROFIdrive Selezione telegramma / IF1 PD sel_telegr

CU_S110-DP, CU_S110-PN

Modificabile: C2(1), T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 1
Tipo di dati: Unsigned16	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 1520, 2420, 2422, 2424
Gruppo Par.: Comunicazione	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min 390	**Max** 999	**Impostazione di fabbrica** 999

Descrizione: Impostazione dei telegrammi di invio e ricezione.

Valore:
390: Telegramma SIEMENS 390, PZD 2/2
391: Telegramma SIEMENS 391, PZD 3/7
392: Telegramma SIEMENS 392, PZD 3/15
393: Telegramma SIEMENS 393, PZD 4/21
394: Telegramma SIEMENS 394, PZD 3/3
999: Progettazione libera dei telegrammi con BICO

p0922 IF1 PROFIdrive Selezione telegramma / IF1 PD sel_telegr

SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: C2(1), T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 1
Tipo di dati: Unsigned16	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 1520, 2420, 2422, 2423, 2424
Gruppo Par.: Comunicazione	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min 1	**Max** 999	**Impostazione di fabbrica** 999

Descrizione: Impostazione dei telegrammi di invio e ricezione.

Valore:
1: Telegramma standard 1, PZD 2/2
2: Telegramma standard 2, PZD 4/4
3: Telegramma standard 3, PZD 5/9
4: Telegramma standard 4, PZD 6/14
102: Telegramma SIEMENS 102, PZD 6/10
103: Telegramma SIEMENS 103, PZD 7/15
999: Progettazione libera dei telegrammi con BICO

Dipendenza: Vedi anche: p2038

Vedi anche: F01505, F01506

Nota: Per p0922 = 100 ... 199 viene eseguita l'impostazione automatica p2038 = 1 e bloccata la modifica di p2038. Per questi telegrammi viene così impostato in modo permanente Interface Mode "SIMODRIVE 611 universal".

Se un valore è diverso da 999 e quindi è impostato un telegramma, le interconnessioni contenute nel telegramma sono bloccate.

Le interconnessioni bloccate possono essere modificate solo dopo l'impostazione del valore 999.

p0922 IF1 PROFIdrive Selezione telegramma / IF1 PD sel_telegr

SERVO_S110-DP (EPOS, Reg. pos.), SERVO_S110-PN (EPOS, Reg. pos.)

Modificabile: C2(1), T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 1
Tipo di dati: Unsigned16	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 1520, 2420, 2422, 2423, 2424
Gruppo Par.: Comunicazione	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min 7	**Max** 999	**Impostazione di fabbrica** 999

Descrizione: Impostazione dei telegrammi di invio e ricezione.

Valore:
7: Telegramma standard 7, PZD 2/2
9: Telegramma standard 9, PZD 10/5
110: Telegramma SIEMENS 110, PZD 12/7
111: Telegramma SIEMENS 111, PZD 12/12
999: Progettazione libera dei telegrammi con BICO

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

Dipendenza: Vedi anche: p2038
Vedi anche: F01505, F01506

Nota: Per p0922 = 100 ... 199 viene eseguita l'impostazione automatica p2038 = 1 e bloccata la modifica di p2038. Per questi telegrammi viene così impostato in modo permanente Interface Mode "SIMODRIVE 611 universal".
Se un valore è diverso da 999 e quindi è impostato un telegramma, le interconnessioni contenute nel telegramma sono bloccate.
Le interconnessioni bloccate possono essere modificate solo dopo l'impostazione del valore 999.

p0922 IF1 PROFIdrive Selezione telegramma / IF1 PD sel_telegr

SERVO_S110-DP (Reg. pos.), SERVO_S110-PN (Reg. pos.)

Modificabile: C2(1), T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 1
Tipo di dati: Unsigned16	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 1520, 2420, 2422, 2423, 2424
Gruppo Par.: Comunicazione	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
999	999	999

Descrizione: Impostazione dei telegrammi di invio e ricezione.

Valore: 999: Progettazione libera dei telegrammi con BICO

Dipendenza: Vedi anche: p2038
Vedi anche: F01505, F01506

Nota: Per p0922 = 100 ... 199 viene eseguita l'impostazione automatica p2038 = 1 e bloccata la modifica di p2038. Per questi telegrammi viene così impostato in modo permanente Interface Mode "SIMODRIVE 611 universal".
Se un valore è diverso da 999 e quindi è impostato un telegramma, le interconnessioni contenute nel telegramma sono bloccate.
Le interconnessioni bloccate possono essere modificate solo dopo l'impostazione del valore 999.

r0924[0...1] Bit ZSW Impulsi abilitati / ZSW imp. abil.

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: Unsigned16	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 2454, 2456
Gruppo Par.: Comunicazione	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
-	-	-

Descrizione: Visualizzazione della posizione del segnale di stato "Impulsi abilitati" nel telegramma PROFIdrive.

Indice: [0] = Numero del segnale
[1] = Posizione del bit

p0925 PROFIdrive sincrono al clock, tolleranza di funzionalità vitale / PD toll. funz.vit.

CU_S110-DP, CU_S110-PN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: U, T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: Unsigned16	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 2410
Gruppo Par.: Comunicazione	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
0	65535	1

Descrizione: Impostazione del numero di errori consecutivi di funzionalità vitale tollerati del master sincrono al clock.
La funzionalità vitale viene normalmente ricevuta dal master in PZD4 (parola di comando 2).

Dipendenza: Vedi anche: p2045, r2065
Vedi anche: F01912

Nota: Con p0925 = 65535 si disattiva la sorveglianza della funzionalità vitale.

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

r0930 Modo operativo PROFIdrive / Modo operativo PD

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: Unsigned16	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: Valori di riferimento	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
-	-	-

Descrizione: Visualizzazione del modo di funzionamento.
1: Funzionamento regolato in velocità con generatore di rampa
2: Funzionamento regolato in posizione
3: Funzionamento regolato in velocità senza generatore di rampa

r0944 CO: Contatore variazioni buffer anomalie / Mod.buffer anom.

Tutti gli oggetti

Modificabile: -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 2
Tipo di dati: Unsigned16	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 8060
Gruppo Par.: Messaggi	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
-	-	-

Descrizione: Visualizzazione delle modifiche del buffer anomalie. Questo contatore viene incrementato a ogni variazione del buffer anomalie.

Raccomand.: Impiego per verifica se il buffer anomalie è stato letto in modo coerente.

Dipendenza: Vedi anche: r0945, r0947, r0948, r0949, r2109

r0945[0...63] Codice anom. / Codice anom.

Tutti gli oggetti

Modificabile: -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 2
Tipo di dati: Unsigned16	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 1750, 8060
Gruppo Par.: Messaggi	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
-	-	-

Descrizione: Visualizzazione dei numeri delle anomalie verificatesi.

Dipendenza: Vedi anche: r0947, r0948, r0949, r2109, r2130, r2133, r2136, r3120, r3122

Nota: I parametri del buffer vengono aggiornati ciclicamente in background (vedere segnale di stato in r2139).
Struttura buffer anomalie (in linea di massima):
r0945[0], r0949[0], r0948[0], r2109[0], r3115[0] --> Anomalia attuale, anomalia 1
. . .
r0945[7], r0949[7], r0948[7], r2109[7], r3115[7] --> Anomalia attuale, anomalia 8
r0945[8], r0949[8], r0948[8], r2109[8], r3115[8] --> 1. Anomalia tacitata, anomalia 1
. . .
r0945[15], r0949[15], r0948[15], r2109[15], r3115[15] --> 1. Anomalia tacitata, anomalia 8
. . .
r0945[56], r0949[56], r0948[56], r2109[56], r3115[56] --> 7. Anomalia tacitata, anomalia 1
. . .
r0945[63], r0949[63], r0948[63], r2109[63], r3115[63] --> 7. Anomalia tacitata, anomalia 8

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

r0946[0...65534] Lista cod.anom. / Lista cod.anom.

Tutti gli oggetti	**Modificabile:** -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
	Tipo di dati: Unsigned16	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 8060
	Gruppo Par.: Messaggi	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
	Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 0
	Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
	-	-	-

Descrizione: Elenco dei codici delle anomalie presenti nell'apparecchio di azionamento.
È possibile accedere solo agli indici con codice di anomalia valido.

Dipendenza: Il parametro assegnato al codice di anomalia è registrato sotto lo stesso indice in r0951.

r0947[0...63] Num.anomalia / Num.anomalia

Tutti gli oggetti	**Modificabile:** -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
	Tipo di dati: Unsigned16	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 1750, 8060
	Gruppo Par.: Messaggi	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
	Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
	Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
	-	-	-

Descrizione: Questo parametro è identico a r0945.

r0948[0...63] Tempo in cui è avvenuta l'anomalia in millisecondi / t_arr anom ms

Tutti gli oggetti	**Modificabile:** -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
	Tipo di dati: Unsigned32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 1750, 8060
	Gruppo Par.: Messaggi	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
	Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
	Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
	- [ms]	- [ms]	- [ms]

Descrizione: Visualizzazione del runtime di sistema in millisecondi in cui si è verificata l'anomalia.

Dipendenza: Vedi anche: r0945, r0947, r0949, r2109, r2114, r2130, r2133, r2136, r3115, r3120, r3122

Attenzione: Il tempo si compone di r2130 (giorni) e r0948 (millisecondi).

Nota: I parametri del buffer vengono aggiornati ciclicamente in background (vedere segnale di stato in r2139).
La struttura del buffer delle anomalie e l'assegnazione degli indici sono rappresentate in r0945.
Per la lettura dei parametri tramite PROFIdrive vale il tipo di dati TimeDifference.

r0949[0...63] Valore anomalia / Valore anomalia

Tutti gli oggetti	**Modificabile:** -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
	Tipo di dati: Integer32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 1750, 8060
	Gruppo Par.: Messaggi	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
	Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
	Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
	-	-	-

Descrizione: Visualizzazione delle informazioni aggiuntive dell'anomalia verificatasi (come numero intero).

Dipendenza: Vedi anche: r0945, r0947, r0948, r2109, r2130, r2133, r2136, r3115, r3120, r3122

Nota: I parametri del buffer vengono aggiornati ciclicamente in background (vedere segnale di stato in r2139).
La struttura del buffer delle anomalie e l'assegnazione degli indici sono rappresentate in r0945.

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

p0952 Contatore anomalie / Visual.anomal.

Tutti gli oggetti

Modificabile: U, T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: Unsigned16	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 1710, 8060
Gruppo Par.: Messaggi	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
0	65535	0

Descrizione: Numero dei casi di anomalia verificatisi dopo l'ultimo ripristino.

Dipendenza: Impostando p0952 = 0 il buffer anomalie viene cancellato.
Vedi anche: r0945, r0947, r0948, r0949, r2109, r2130, r2133, r2136

r0963 Baudrate PROFIBUS / Baudrate PB

CU_S110-DP

Modificabile: -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: Unsigned16	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: Comunicazione	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
0	255	-

Descrizione: Visualizzazione del valore corrispondente per la velocità di trasmissione in PROFIBUS.

Valore:
0: 9.6 kBit/s
1: 19.2 kBit/s
2: 93.75 kBit/s
3: 187.5 kBit/s
4: 500 kBit/s
6: 1.5 MBit/s
7: 3 MBit/s
8: 6 MBit/s
9: 12 MBit/s
10: 31.25 kBit/s
11: 45.45 kBit/s
255: Vel.trasm.sconosc.

r0964[0...6] Identificazione dell'apparecchio / Ident. appar.

CU_S110-CAN, CU_S110-DP, CU_S110-PN

Modificabile: -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 2
Tipo di dati: Unsigned16	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: Comunicazione	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
-	-	-

Descrizione: Visualizzazione dell'identificazione dell'apparecchio.

Indice:
[0] = Ditta (Siemens = 42)
[1] = Tipo appar.
[2] = Versione firmware
[3] = Data firmware (anno)
[4] = Data firmware (giorno/mese)
[5] = Numero di oggetti di azionamento
[6] = Firmware patch/hot fix

Nota: Esempio:
r0964[0] = 42 --> SIEMENS
r0964[1] = tipo apparecchio, vedere sotto
r0964[2] = 403 --> Prima parte della versione del firmware V04.03 (seconda parte vedere indice 6)
r0964[3] = 2010 --> Anno 2010
r0964[4] = 1705 --> 17 maggio
r0964[5] = 2 --> 2 oggetti di azionamento
r0964[6] = 200 --> Seconda parte versione del firmware (versione completa: V04.03.02.00)

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

Tipo apparecchio:
r0964[1] = 5400 --> SINAMICS S110 CU305 DP
r0964[1] = 5401 --> SINAMICS S110 CU305 PN
r0964[1] = 5402 --> SINAMICS S110 CU305 CAN

r0965 Numero profilo PROFIdrive / N. profilo PD

CU_S110-DP, CU_S110-PN

Modificabile: -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: Unsigned16	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: Comunicazione	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
-	-	-

Descrizione: Visualizzazione del numero di profilo e della versione di PROFIdrive.
Valore costante = 0329 hex.
Byte 1: Numero di profilo = 03 hex = profilo PROFIdrive
Byte 2: Versione del profilo = 29 hex = versione 4.1

Nota: Per la lettura dei parametri tramite PROFIdrive vale il tipo di dati Byte String 2.

p0969 Runtime di sistema relativo / t sist. relativo

CU_S110-CAN, CU_S110-DP, CU_S110-PN

Modificabile: T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: Unsigned32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 1750, 8060
Gruppo Par.: Indicazioni, segnali	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
0 [ms]	4294967295 [ms]	0 [ms]

Descrizione: Visualizzazione del runtime di sistema in ms dall'ultimo POWER ON.

Nota: Il valore in p0969 può essere solamente azzerato.
Il valore si azzera dopo circa 49 giorni.
Per la lettura dei parametri tramite PROFIdrive vale il tipo di dati TimeDifference.

p0970 Azionamento, ripristinare parametri / Reset par.az

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: C2(30)	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 2
Tipo di dati: Unsigned16	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: Impostazioni di fabbrica	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
0	100	0

Descrizione: Il parametro serve all'attivazione del ripristino dei parametri di un singolo azionamento.
I parametri p0100, p0205 (solo per VECTOR) nonché il parametro della messa in servizio di base dell'azionamento (p0009) non vengono reimpostati (p0107, p0108, p0111, p0112, p0115, p0121, p0130, p0131, p0140, p0141, p0142, p0170, p0186 ... p0189). Questi si possono reimpostare solo mediante un'impostazione di fabbrica di tutto l'apparecchio (p0976).

Valore:
0: Inattivo
1: Avvio ripristino parametri
5: Avvio ripristino parametri Safety
100: Avvio ripristino interconnessioni BICO

Dipendenza: Vedi anche: F01659

Attenzione: Una volta modificato il valore, ogni ulteriore modifica dei parametri è bloccata e lo stato viene segnalato in r3996. Le modifiche sono nuovamente abilitate con r3996 = 0.

Nota: Un'impostazione di fabbrica può essere avviata solo se in precedenza si è impostato p0010 = 30 (reset parametri).
Al termine dei calcoli viene impostato automaticamente p0970 = 0.
Il reset dei parametri è terminato una volta che sono state effettuate le impostazioni p0970 = 0 e p0010 = 0.

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

Per p0970 = 5 vale:

Deve essere impostata la password per Safety Integrated.

Quando Safety Integrated è abilitato questa condizione può provocare messaggi di errore che richiedono un test di collaudo.

Infine salvare i parametri ed eseguire un POWER ON.

Per p0970 = 1 vale:

Se è parametrizzata una funzione Safety Integrated (p9601), i parametri Safety non vengono ripristinati insieme agli altri. In questo caso viene emessa l'anomalia F01659 con valore di anomalia 2.

p0971 Oggetto di azionamento, salvataggio parametri / Ogg_az salv_par

Tutti gli oggetti			
	Modificabile: U, T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 1
	Tipo di dati: Unsigned16	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** -
	Gruppo Par.: Impostazioni di fabbrica	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
	Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
	Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
	0	1	0

Descrizione: Impostazione per il salvataggio dei parametri dell'oggetto di azionamento nella memoria non volatile.

Valore:
0: Inattivo
1: Salva oggetto di azionamento

Dipendenza: Vedi anche: p0977, p1960

Cautela: Se è inserita una scheda di memoria (opzionale) vale:

i parametri vengono salvati anche sulla scheda e vengono sovrascritti i dati già presenti sulla stessa!

Cautela: L'alimentazione di tensione della Control Unit può essere disattivata soltanto al termine del salvataggio (ovvero, dopo l'inizio del salvataggio, occorre attendere che il parametro abbia di nuovo il valore 0).

Attenzione: La scrittura parametri è bloccata durante la memorizzazione.

La progressione del salvataggio viene visualizzata in r3996.

Nota: A seconda dell'oggetto di azionamento, vengono memorizzati i seguenti parametri:

CU3xx: Parametri specifici dell'apparecchio e parametri del dispositivo PROFIBUS.

Altri oggetti: Parametri dell'oggetto attuale e parametri del dispositivo PROFIBUS.

Presupposto:

Affinché i parametri di un oggetto di azionamento salvati con p0971 = 1 vengano caricati nella Control Unit al successivo avvio, tutti i parametri devono prima essere salvati almeno una volta con p0977 = 1.

p0972 Reset apparecchio di azionamento / Reset app. azion.

CU_S110-CAN, CU_S110-DP, CU_S110-PN			
	Modificabile: U, T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 1
	Tipo di dati: Unsigned16	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** -
	Gruppo Par.: -	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
	Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
	Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
	0	3	0

Descrizione: Impostazione della procedura desiderata per eseguire un reset hardware sull'apparecchio di azionamento.

Valore:
0: Inattivo
1: Reset hardware immediato
2: Preparazione del reset hardware
3: Reset hardware dopo errore della comunicazione ciclica

Pericolo: Occorre garantire che l'impianto si trovi in condizioni di sicurezza.

Non devono avvenire accessi alla scheda di memoria / memoria apparecchio della Control Unit.

Nota: Valore = 1:

Il reset viene eseguito subito e la comunicazione si interrompe.

Eseguire un controllo del processo di reset dopo aver stabilito la comunicazione (vedere sotto).

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

Valore = 2:

impostazione di guida per il controllo del processo di reset.

Impostare per prima cosa p0972 = 2 e leggerlo nuovamente. Quindi impostare p0972 = 1 (è possibile che questo job non venga più tacitato). Dopodiché la comunicazione viene interrotta.

Eseguire un controllo del processo di reset dopo aver stabilito la comunicazione (vedere sotto).

Valore = 3:

Il reset viene eseguito dopo l'interruzione della comunicazione ciclica. Questa impostazione permette di effettuare un reset sincronizzato di più apparecchi di azionamento tramite un unico controllo.

Se la comunicazione ciclica è attiva su entrambe le interfacce PROFIdrive, il reset viene eseguito quando sono concluse entrambe le comunicazioni cicliche.

Eseguire un controllo del processo di reset dopo aver stabilito la comunicazione (vedere sotto).

Per il controllo del processo di reset:

dopo riavviato l'apparecchio di azionamento e aver stabilito la comunicazione, leggere il parametro p0972 e controllare quanto segue:

p0972 = 0? --> Il reset è stato eseguito correttamente.

p0972 > 0? --> Il reset non è stato eseguito.

r0975[0...10] Identificazione oggetto di azionamento / Identificaz. DO

Tutti gli oggetti	**Modificabile:** -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 2
	Tipo di dati: Unsigned16	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** -
	Gruppo Par.: Comunicazione	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
	Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
	Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
	-	-	-

Descrizione: Visualizzazione dell'identificazione dell'oggetto di azionamento.

Indice:
[0] = Ditta (Siemens = 42)
[1] = Tipo oggetto azionamento
[2] = Versione firmware
[3] = Data firmware (anno)
[4] = Data firmware (giorno/mese)
[5] = Classe tipo oggetto azionamento PROFIdrive
[6] = Classe sottotipo oggetto azionamento PROFIdrive 1
[7] = Numero di oggetto di azionamento
[8] = Riservato
[9] = Riservato
[10] = Firmware patch/hot fix

Nota: Esempio:

r0975[0] = 42 --> SIEMENS

r0975[1] = 11 --> Tipo di oggetto di azionamento SERVO

r0975[2] = 102 --> Prima parte della versione del firmware V01.02 (seconda parte vedere indice 10)

r0975[3] = 2003 --> Anno 2003

r0975[4] = 1401 --> 14 gennaio

r0975[5] = 1 --> Classe tipo oggetto di azionamento PROFIdrive

r0975[6] = 9 --> Sottotipo classe oggetto di azionamento PROFIdrive 1

r0975[7] = 2 --> Numero di oggetto di azionamento = 2

r0975[8] = 0 (riservato)

r0975[9] = 0 (riservato)

r0975[10] = 600 --> Seconda parte versione del firmware (versione completa: V01.02.06.00)

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

p0976 Ripristinare e caricare tutti i parametri / Rip car tutti par

CU_S110-CAN, CU_S110-DP, CU_S110-PN	**Modificabile:** C1(30)	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 1
	Tipo di dati: Unsigned16	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** -
	Gruppo Par.: Impostazioni di fabbrica	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
	Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
	Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
	0	1013	0

Descrizione: Ripristino o caricamento di tutti i parametri del sistema di azionamento.

Valore:
0: Inattivo
1: Avvio ripristino di tutti i parametri a impostazioni di fabbrica
2: Avvio caric. param. salvati in mem. non volatile con p0977 = 1
3: Avvio caricamento parametri volatili dalla RAM
10: Avvio caric. param. salvati in mem. non volatile con p0977 = 10
11: Avvio caric. param. salvati in mem. non volatile con p0977 = 11
12: Avvio caric. param. salvati in mem. non volatile con p0977 = 12
20: Avvio caricamento impostazione Siemens interna 20
21: Avvio caricamento impostazione Siemens interna 21
22: Avvio caricamento impostazione Siemens interna 22
23: Avvio caricamento impostazione Siemens interna 23
24: Avvio caricamento impostazione Siemens interna 24
25: Avvio caricamento impostazione Siemens interna 25
26: Avvio caricamento impostazione Siemens interna 26
100: Avvio ripristino di tutte le interconnessioni BICO
1011: Avvio caric. param. salvati in mem. volatile con p0977 = 1011
1012: Avvio caric. param. salvati in mem. volatile con p0977 = 1012
1013: Avvio caric. param. salvati in mem. volatile con p0977 = 1013

Attenzione: Una volta modificato il valore, ogni ulteriore modifica dei parametri è bloccata e lo stato viene segnalato in r3996. Le modifiche sono nuovamente abilitate con r3996 = 0.

Nota: Dopo il ripristino delle impostazioni di fabbrica di tutti i parametri, è necessario effettuare nuovamente una prima messa in servizio.

Il ripristino e il caricamento avvengono nella memoria volatile.

Procedimento:

1. Impostare p0009 = 30 (reset parametri).
2. Impostare p0976 = "valore desiderato". Viene eseguito un nuovo avviamento.

Dopo l'esecuzione viene eseguite automaticamente le impostazioni p0976 = 0 e p0009 = 1.

p0977 Salvare tutti i parametri / Salva tutti par.

CU_S110-CAN, CU_S110-DP, CU_S110-PN	**Modificabile:** U, T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 1
	Tipo di dati: Unsigned16	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** -
	Gruppo Par.: Impostazioni di fabbrica	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
	Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
	Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
	0	1013	0

Descrizione: Salvataggio di tutti i parametri del sistema di azionamento nella memoria non volatile.

Valore:
0: Inattivo
1: Salvataggio in mem. non volatile, viene caricato al POWER ON
10: Salvat.in mem.non volat. come opzione, caricato con p0976 = 10
11: Salvat.in mem.non volat. come opzione, caricato con p0976 = 11
12: Salvat.in mem.non volat. come opzione, caricato con p0976 = 12
20: Salvataggio in memoria non volatile come impost. 20 (riservata)
21: Salvataggio in memoria non volatile come impost. 21 (riservata)
22: Salvataggio in memoria non volatile come impost. 22 (riservata)
23: Salvataggio in memoria non volatile come impost. 23 (riservata)
24: Salvataggio in memoria non volatile come impost. 24 (riservata)
25: Salvataggio in memoria non volatile come impost. 25 (riservata)
26: Salvataggio in memoria non volatile come impost. 26 (riservata)
80: Salvataggio in memoria non volatile, ottimizz. tempo (riservato)

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

1011: Salvataggio in memoria volatile, caricato con p0976 = 1011
1012: Salvataggio in memoria volatile, caricato con p0976 = 1012
1013: Salvataggio in memoria volatile, caricato con p0976 = 1013

Dipendenza: Vedi anche: p0976, p1960

Cautela: Scheda di memoria inserita:

la parametrizzazione dell'azionamento viene salvata anche sulla scheda. Un backup già presente viene sovrascritto!

Cautela: L'alimentazione di tensione della Control Unit può essere disattivata soltanto al termine del salvataggio (ovvero, dopo l'inizio del salvataggio, occorre attendere che il parametro abbia di nuovo il valore 0).

Attenzione: La scrittura parametri è bloccata durante la memorizzazione.

La progressione del salvataggio viene visualizzata in r3996.

Nota: I parametri memorizzati con p0977 = 10, 11 o 12 possono essere caricati di nuovo con p0976 = 10, 11 o 12 .

r0979[0...30] Formato encoder PROFIdrive / Formato enc. PD

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: Unsigned32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 4010, 4704
Gruppo Par.: Encoder	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
-	-	-

Descrizione: Visualizzazione dell'encoder del valore attuale di posizione utilizzato secondo PROFIdrive.

Indice:
[0] = Header
[1] = Tipo encoder 1
[2] = Risoluz encoder 1
[3] = Fattore di spostamento G1_XIST1
[4] = Fattore di spostamento G1_XIST2
[5] = Giri distinguibili encoder 1
[6] = Riservato
[7] = Riservato
[8] = Riservato
[9] = Riservato
[10] = Riservato
[11] = Tipo encoder 2
[12] = Risoluz encoder 2
[13] = Fattore di spostamento G2_XIST1
[14] = Fattore di spostamento G2_XIST2
[15] = Giri distinguibili encoder 2
[16] = Riservato
[17] = Riservato
[18] = Riservato
[19] = Riservato
[20] = Riservato
[21] = Riservato
[22] = Riservato
[23] = Riservato
[24] = Riservato
[25] = Riservato
[26] = Riservato
[27] = Riservato
[28] = Riservato
[29] = Riservato
[30] = Riservato

Nota: Le informazioni sui singoli indici sono riportate nella bibliografia seguente:

PROFIdrive Profile Drive Technology

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

r0980[0...299] Lista dei parametri esistenti 1 / Lista par.esist.1

Tutti gli oggetti	**Modificabile:** -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 4
	Tipo di dati: Unsigned16	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** -
	Gruppo Par.: -	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
	Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 0
	Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
	-	-	-

Descrizione: Visualizzazione dei parametri esistenti per questo azionamento.

Dipendenza: Vedi anche: r0981, r0989

Nota: La visualizzazione dei parametri presenti avviene negli indici da 0 a 298. Se un indice contiene il valore 0, la lista termina qui. In caso di lista più grande, nell'indice 299 si trova il numero di parametro per proseguire la lista.

Questa lista è costituita dai seguenti parametri:

r0980[0...299], r0981[0...299] ... r0989[0...299]

I parametri di questa lista non vengono visualizzati nella lista esperti del software di messa in servizio. Possono però essere letti da un controllo sovraordinato (ad es. PROFIBUS Master).

r0981[0...299] Lista dei parametri esistenti 2 / Lista par.esist.2

Tutti gli oggetti	**Modificabile:** -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 4
	Tipo di dati: Unsigned16	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** -
	Gruppo Par.: -	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
	Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 0
	Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
	-	-	-

Descrizione: Visualizzazione dei parametri esistenti per questo azionamento.

Dipendenza: Vedi anche: r0980, r0989

Nota: La visualizzazione dei parametri presenti avviene negli indici da 0 a 298. Se un indice contiene il valore 0, la lista termina qui. In caso di lista più grande, nell'indice 299 si trova il numero di parametro per proseguire la lista.

Questa lista è costituita dai seguenti parametri:

r0980[0...299], r0981[0...299] ... r0989[0...299]

I parametri di questa lista non vengono visualizzati nella lista esperti del software di messa in servizio. Possono però essere letti da un controllo sovraordinato (ad es. PROFIBUS Master).

r0989[0...299] Lista dei parametri esistenti 10 / Lista par.esist.10

Tutti gli oggetti	**Modificabile:** -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 4
	Tipo di dati: Unsigned16	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** -
	Gruppo Par.: -	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
	Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 0
	Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
	-	-	-

Descrizione: Visualizzazione dei parametri esistenti per questo azionamento.

Dipendenza: Vedi anche: r0980, r0981

Nota: La visualizzazione dei parametri presenti avviene negli indici da 0 a 298. Se un indice contiene il valore 0, la lista termina qui.

Questa lista è costituita dai seguenti parametri:

r0980[0...299], r0981[0...299] ... r0989[0...299]

I parametri di questa lista non vengono visualizzati nella lista esperti del software di messa in servizio. Possono però essere letti da un controllo sovraordinato (ad es. PROFIBUS Master).

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

p1001[0...n] CO: Valore di riferimento fisso del numero di giri 1 / n_rif_fisso 1

SERVO_S110-CAN (Canale rif. est), SERVO_S110-DP (Canale rif. est), SERVO_S110-PN (Canale rif. est)

Modificabile: U, T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 2
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** DDS, p0180	**Schema logico:** 1021, 3010
Gruppo Par.: Valori di riferimento	**Gruppo delle unità:** 3_1	**Selezione unità:** p0505
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** p2000	**Lista esperti:** 1

Min	Max	Impostazione di fabbrica
-210000.000 [1/min]	210000.000 [1/min]	0.000 [1/min]

Descrizione: Impostazione del valore per il valore di riferimento fisso di numero di giri / velocità 1.

Dipendenza: Vedi anche: p1020, p1021, p1022, p1023, r1024, r1197

Attenzione: Un'interconnessione BICO su un parametro che appartiene a un set di dati dell'azionamento agisce sempre sul set di dati attivo.

p1002[0...n] CO: Valore di riferimento fisso del numero di giri 2 / n_rif_fisso 2

SERVO_S110-CAN (Canale rif. est), SERVO_S110-DP (Canale rif. est), SERVO_S110-PN (Canale rif. est)

Modificabile: U, T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 2
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** DDS, p0180	**Schema logico:** 3010
Gruppo Par.: Valori di riferimento	**Gruppo delle unità:** 3_1	**Selezione unità:** p0505
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** p2000	**Lista esperti:** 1

Min	Max	Impostazione di fabbrica
-210000.000 [1/min]	210000.000 [1/min]	0.000 [1/min]

Descrizione: Impostazione del valore per il valore di riferimento fisso di numero di giri / velocità 2.

Dipendenza: Vedi anche: p1020, p1021, p1022, p1023, r1024, r1197

Attenzione: Un'interconnessione BICO su un parametro che appartiene a un set di dati dell'azionamento agisce sempre sul set di dati attivo.

p1003[0...n] CO: Valore di riferimento fisso del numero di giri 3 / n_rif_fisso 3

SERVO_S110-CAN (Canale rif. est), SERVO_S110-DP (Canale rif. est), SERVO_S110-PN (Canale rif. est)

Modificabile: U, T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 2
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** DDS, p0180	**Schema logico:** 3010
Gruppo Par.: Valori di riferimento	**Gruppo delle unità:** 3_1	**Selezione unità:** p0505
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** p2000	**Lista esperti:** 1

Min	Max	Impostazione di fabbrica
-210000.000 [1/min]	210000.000 [1/min]	0.000 [1/min]

Descrizione: Impostazione del valore per il valore di riferimento fisso di numero di giri / velocità 3.

Dipendenza: Vedi anche: p1020, p1021, p1022, p1023, r1024, r1197

Attenzione: Un'interconnessione BICO su un parametro che appartiene a un set di dati dell'azionamento agisce sempre sul set di dati attivo.

p1004[0...n] CO: Valore di riferimento fisso del numero di giri 4 / n_rif_fisso 4

SERVO_S110-CAN (Canale rif. est), SERVO_S110-DP (Canale rif. est), SERVO_S110-PN (Canale rif. est)

Modificabile: U, T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 2
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** DDS, p0180	**Schema logico:** 3010
Gruppo Par.: Valori di riferimento	**Gruppo delle unità:** 3_1	**Selezione unità:** p0505
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** p2000	**Lista esperti:** 1

Min	Max	Impostazione di fabbrica
-210000.000 [1/min]	210000.000 [1/min]	0.000 [1/min]

Descrizione: Impostazione del valore per il valore di riferimento fisso di numero di giri / velocità 4.

Dipendenza: Vedi anche: p1020, p1021, p1022, p1023, r1024, r1197

Attenzione: Un'interconnessione BICO su un parametro che appartiene a un set di dati dell'azionamento agisce sempre sul set di dati attivo.

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

p1005[0...n] CO: Valore di riferimento fisso del numero di giri 5 / n_rif_fisso 5

SERVO_S110-CAN (Canale rif. est), SERVO_S110-DP (Canale rif. est), SERVO_S110-PN (Canale rif. est)

Modificabile: U, T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 2
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** DDS, p0180	**Schema logico:** 3010
Gruppo Par.: Valori di riferimento	**Gruppo delle unità:** 3_1	**Selezione unità:** p0505
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** p2000	**Lista esperti:** 1

Min	Max	Impostazione di fabbrica
-210000.000 [1/min]	210000.000 [1/min]	0.000 [1/min]

Descrizione: Impostazione del valore per il valore di riferimento fisso di numero di giri / velocità 5.

Dipendenza: Vedi anche: p1020, p1021, p1022, p1023, r1024, r1197

Attenzione: Un'interconnessione BICO su un parametro che appartiene a un set di dati dell'azionamento agisce sempre sul set di dati attivo.

p1006[0...n] CO: Valore di riferimento fisso del numero di giri 6 / n_rif_fisso 6

SERVO_S110-CAN (Canale rif. est), SERVO_S110-DP (Canale rif. est), SERVO_S110-PN (Canale rif. est)

Modificabile: U, T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 2
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** DDS, p0180	**Schema logico:** 3010
Gruppo Par.: Valori di riferimento	**Gruppo delle unità:** 3_1	**Selezione unità:** p0505
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** p2000	**Lista esperti:** 1

Min	Max	Impostazione di fabbrica
-210000.000 [1/min]	210000.000 [1/min]	0.000 [1/min]

Descrizione: Impostazione del valore per il valore di riferimento fisso di numero di giri / velocità 6.

Dipendenza: Vedi anche: p1020, p1021, p1022, p1023, r1024, r1197

Attenzione: Un'interconnessione BICO su un parametro che appartiene a un set di dati dell'azionamento agisce sempre sul set di dati attivo.

p1007[0...n] CO: Valore di riferimento fisso del numero di giri 7 / n_rif_fisso 7

SERVO_S110-CAN (Canale rif. est), SERVO_S110-DP (Canale rif. est), SERVO_S110-PN (Canale rif. est)

Modificabile: U, T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 2
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** DDS, p0180	**Schema logico:** 3010
Gruppo Par.: Valori di riferimento	**Gruppo delle unità:** 3_1	**Selezione unità:** p0505
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** p2000	**Lista esperti:** 1

Min	Max	Impostazione di fabbrica
-210000.000 [1/min]	210000.000 [1/min]	0.000 [1/min]

Descrizione: Impostazione del valore per il valore di riferimento fisso di numero di giri / velocità 7.

Dipendenza: Vedi anche: p1020, p1021, p1022, p1023, r1024, r1197

Attenzione: Un'interconnessione BICO su un parametro che appartiene a un set di dati dell'azionamento agisce sempre sul set di dati attivo.

p1008[0...n] CO: Valore di riferimento fisso del numero di giri 8 / n_rif_fisso 8

SERVO_S110-CAN (Canale rif. est), SERVO_S110-DP (Canale rif. est), SERVO_S110-PN (Canale rif. est)

Modificabile: U, T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 2
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** DDS, p0180	**Schema logico:** 3010
Gruppo Par.: Valori di riferimento	**Gruppo delle unità:** 3_1	**Selezione unità:** p0505
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** p2000	**Lista esperti:** 1

Min	Max	Impostazione di fabbrica
-210000.000 [1/min]	210000.000 [1/min]	0.000 [1/min]

Descrizione: Impostazione del valore per il valore di riferimento fisso di numero di giri / velocità 8.

Dipendenza: Vedi anche: p1020, p1021, p1022, p1023, r1024, r1197

Attenzione: Un'interconnessione BICO su un parametro che appartiene a un set di dati dell'azionamento agisce sempre sul set di dati attivo.

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

p1009[0...n] CO: Valore di riferimento fisso del numero di giri 9 / n_rif_fisso 9

SERVO_S110-CAN (Canale rif. est), SERVO_S110-DP (Canale rif. est), SERVO_S110-PN (Canale rif. est)

Modificabile: U, T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 2
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** DDS, p0180	**Schema logico:** 3010
Gruppo Par.: Valori di riferimento	**Gruppo delle unità:** 3_1	**Selezione unità:** p0505
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** p2000	**Lista esperti:** 1

Min	Max	Impostazione di fabbrica
-210000.000 [1/min]	210000.000 [1/min]	0.000 [1/min]

Descrizione: Impostazione del valore per il valore di riferimento fisso di numero di giri / velocità 9.

Dipendenza: Vedi anche: p1020, p1021, p1022, p1023, r1024, r1197

Attenzione: Un'interconnessione BICO su un parametro che appartiene a un set di dati dell'azionamento agisce sempre sul set di dati attivo.

p1010[0...n] CO: Valore di riferimento fisso del numero di giri 10 / n_rif_fisso 10

SERVO_S110-CAN (Canale rif. est), SERVO_S110-DP (Canale rif. est), SERVO_S110-PN (Canale rif. est)

Modificabile: U, T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 2
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** DDS, p0180	**Schema logico:** 3010
Gruppo Par.: Valori di riferimento	**Gruppo delle unità:** 3_1	**Selezione unità:** p0505
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** p2000	**Lista esperti:** 1

Min	Max	Impostazione di fabbrica
-210000.000 [1/min]	210000.000 [1/min]	0.000 [1/min]

Descrizione: Impostazione del valore per il valore di riferimento fisso di numero di giri / velocità 10.

Dipendenza: Vedi anche: p1020, p1021, p1022, p1023, r1024, r1197

Attenzione: Un'interconnessione BICO su un parametro che appartiene a un set di dati dell'azionamento agisce sempre sul set di dati attivo.

p1011[0...n] CO: Valore di riferimento fisso del numero di giri 11 / n_rif_fisso 11

SERVO_S110-CAN (Canale rif. est), SERVO_S110-DP (Canale rif. est), SERVO_S110-PN (Canale rif. est)

Modificabile: U, T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 2
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** DDS, p0180	**Schema logico:** 3010
Gruppo Par.: Valori di riferimento	**Gruppo delle unità:** 3_1	**Selezione unità:** p0505
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** p2000	**Lista esperti:** 1

Min	Max	Impostazione di fabbrica
-210000.000 [1/min]	210000.000 [1/min]	0.000 [1/min]

Descrizione: Impostazione del valore per il valore di riferimento fisso di numero di giri / velocità 11.

Dipendenza: Vedi anche: p1020, p1021, p1022, p1023, r1024, r1197

Attenzione: Un'interconnessione BICO su un parametro che appartiene a un set di dati dell'azionamento agisce sempre sul set di dati attivo.

p1012[0...n] CO: Valore di riferimento fisso del numero di giri 12 / n_rif_fisso 12

SERVO_S110-CAN (Canale rif. est), SERVO_S110-DP (Canale rif. est), SERVO_S110-PN (Canale rif. est)

Modificabile: U, T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 2
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** DDS, p0180	**Schema logico:** 3010
Gruppo Par.: Valori di riferimento	**Gruppo delle unità:** 3_1	**Selezione unità:** p0505
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** p2000	**Lista esperti:** 1

Min	Max	Impostazione di fabbrica
-210000.000 [1/min]	210000.000 [1/min]	0.000 [1/min]

Descrizione: Impostazione del valore per il valore di riferimento fisso di numero di giri / velocità 12.

Dipendenza: Vedi anche: p1020, p1021, p1022, p1023, r1024, r1197

Attenzione: Un'interconnessione BICO su un parametro che appartiene a un set di dati dell'azionamento agisce sempre sul set di dati attivo.

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

p1013[0...n] CO: Valore di riferimento fisso del numero di giri 13 / n_rif_fisso 13

SERVO_S110-CAN (Canale rif. est), SERVO_S110-DP (Canale rif. est), SERVO_S110-PN (Canale rif. est)

Modificabile: U, T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 2
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** DDS, p0180	**Schema logico:** 3010
Gruppo Par.: Valori di riferimento	**Gruppo delle unità:** 3_1	**Selezione unità:** p0505
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** p2000	**Lista esperti:** 1

Min	Max	Impostazione di fabbrica
-210000.000 [1/min]	210000.000 [1/min]	0.000 [1/min]

Descrizione: Impostazione del valore per il valore di riferimento fisso di numero di giri / velocità 13.

Dipendenza: Vedi anche: p1020, p1021, p1022, p1023, r1024, r1197

Attenzione: Un'interconnessione BICO su un parametro che appartiene a un set di dati dell'azionamento agisce sempre sul set di dati attivo.

p1014[0...n] CO: Valore di riferimento fisso del numero di giri 14 / n_rif_fisso 14

SERVO_S110-CAN (Canale rif. est), SERVO_S110-DP (Canale rif. est), SERVO_S110-PN (Canale rif. est)

Modificabile: U, T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 2
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** DDS, p0180	**Schema logico:** 3010
Gruppo Par.: Valori di riferimento	**Gruppo delle unità:** 3_1	**Selezione unità:** p0505
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** p2000	**Lista esperti:** 1

Min	Max	Impostazione di fabbrica
-210000.000 [1/min]	210000.000 [1/min]	0.000 [1/min]

Descrizione: Impostazione del valore per il valore di riferimento fisso di numero di giri / velocità 14.

Dipendenza: Vedi anche: p1020, p1021, p1022, p1023, r1024, r1197

Attenzione: Un'interconnessione BICO su un parametro che appartiene a un set di dati dell'azionamento agisce sempre sul set di dati attivo.

p1015[0...n] CO: Valore di riferimento fisso del numero di giri 15 / n_rif_fisso 15

SERVO_S110-CAN (Canale rif. est), SERVO_S110-DP (Canale rif. est), SERVO_S110-PN (Canale rif. est)

Modificabile: U, T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 2
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** DDS, p0180	**Schema logico:** 1021, 3010
Gruppo Par.: Valori di riferimento	**Gruppo delle unità:** 3_1	**Selezione unità:** p0505
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** p2000	**Lista esperti:** 1

Min	Max	Impostazione di fabbrica
-210000.000 [1/min]	210000.000 [1/min]	0.000 [1/min]

Descrizione: Impostazione del valore per il valore di riferimento fisso di numero di giri / velocità 15.

Dipendenza: Vedi anche: p1020, p1021, p1022, p1023, r1024, r1197

Attenzione: Un'interconnessione BICO su un parametro che appartiene a un set di dati dell'azionamento agisce sempre sul set di dati attivo.

p1020[0...n] BI: Valore di riferimento fisso del numero di giri - selezione bit 0 / n_rif_fisso Bit 0

SERVO_S110-CAN (Canale rif. est), SERVO_S110-DP (Canale rif. est), SERVO_S110-PN (Canale rif. est)

Modificabile: T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: Unsigned32 / Binary	**Indice dinamico:** CDS, p0170	**Schema logico:** 2505
Gruppo Par.: Valori di riferimento	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1

Min	Max	Impostazione di fabbrica
-	-	0

Descrizione: Impostazione della sorgente del segnale per la selezione del valore di riferimento fisso di numero di giri.

Dipendenza: Selezione del valore di riferimento fisso desiderato del numero di giri mediante p1020 ... p1023.
Visualizzazione del numero del valore attuale di riferimento fisso del numero di giri in r1197.
Impostazione dei valori per il valore di riferimento fisso del numero di giri 1 ... 15 tramite p1001 ... p1015.
Vedi anche: p1021, p1022, p1023, r1197

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

Nota: Se non è selezionato alcun valore di riferimento fisso del numero di giri (p1020 ... p1023 = 0, r1197 = 0), r1024 = 0 (valore di riferimento = 0).

p1021[0...n] BI: Valore di riferimento fisso del numero di giri - selezione bit 1 / n_rif_fisso Bit 1

SERVO_S110-CAN (Canale rif. est), SERVO_S110-DP (Canale rif. est), SERVO_S110-PN (Canale rif. est)

Modificabile: T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: Unsigned32 / Binary	**Indice dinamico:** CDS, p0170	**Schema logico:** 2505
Gruppo Par.: Valori di riferimento	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1

Min	Max	Impostazione di fabbrica
-	-	0

Descrizione: Impostazione della sorgente del segnale per la selezione del valore di riferimento fisso di numero di giri.

Dipendenza: Selezione del valore di riferimento fisso desiderato del numero di giri mediante p1020 ... p1023.
Visualizzazione del numero del valore attuale di riferimento fisso del numero di giri in r1197.
Impostazione dei valori per il valore di riferimento fisso del numero di giri 1 ... 15 tramite p1001 ... p1015.
Vedi anche: p1020, p1022, p1023, r1197

Nota: Se non è selezionato alcun valore di riferimento fisso del numero di giri (p1020 ... p1023 = 0, r1197 = 0), r1024 = 0 (valore di riferimento = 0).

p1022[0...n] BI: Valore di riferimento fisso del numero di giri - selezione bit 2 / n_rif_fisso Bit 2

SERVO_S110-CAN (Canale rif. est), SERVO_S110-DP (Canale rif. est), SERVO_S110-PN (Canale rif. est)

Modificabile: T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: Unsigned32 / Binary	**Indice dinamico:** CDS, p0170	**Schema logico:** 2505
Gruppo Par.: Valori di riferimento	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1

Min	Max	Impostazione di fabbrica
-	-	0

Descrizione: Impostazione della sorgente del segnale per la selezione del valore di riferimento fisso di numero di giri.

Dipendenza: Selezione del valore di riferimento fisso desiderato del numero di giri mediante p1020 ... p1023.
Visualizzazione del numero del valore attuale di riferimento fisso del numero di giri in r1197.
Impostazione dei valori per il valore di riferimento fisso del numero di giri 1 ... 15 tramite p1001 ... p1015.
Vedi anche: p1020, p1021, p1023, r1197

Nota: Se non è selezionato alcun valore di riferimento fisso del numero di giri (p1020 ... p1023 = 0, r1197 = 0), r1024 = 0 (valore di riferimento = 0).

p1023[0...n] BI: Valore di riferimento fisso del numero di giri - selezione bit 3 / n_rif_fisso Bit 3

SERVO_S110-CAN (Canale rif. est), SERVO_S110-DP (Canale rif. est), SERVO_S110-PN (Canale rif. est)

Modificabile: T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: Unsigned32 / Binary	**Indice dinamico:** CDS, p0170	**Schema logico:** 2505
Gruppo Par.: Valori di riferimento	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1

Min	Max	Impostazione di fabbrica
-	-	0

Descrizione: Impostazione della sorgente del segnale per la selezione del valore di riferimento fisso di numero di giri.

Dipendenza: Selezione del valore di riferimento fisso desiderato del numero di giri mediante p1020 ... p1023.
Visualizzazione del numero del valore attuale di riferimento fisso del numero di giri in r1197.
Impostazione dei valori per il valore di riferimento fisso del numero di giri 1 ... 15 tramite p1001 ... p1015.
Vedi anche: p1020, p1021, p1022, r1197

Nota: Se non è selezionato alcun valore di riferimento fisso del numero di giri (p1020 ... p1023 = 0, r1197 = 0), r1024 = 0 (valore di riferimento = 0).

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

r1024 CO: Valore di riferimento fisso del numero di giri attivo / n_rif_eff. fisso

SERVO_S110-CAN (Canale rif. est), SERVO_S110-DP (Canale rif. est), SERVO_S110-PN (Canale rif. est)

Modificabile: -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 1550, 3010
Gruppo Par.: Valori di riferimento	**Gruppo delle unità:** 3_1	**Selezione unità:** p0505
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** p2000	**Lista esperti:** 1

Min	Max	Impostazione di fabbrica
- [1/min]	- [1/min]	- [1/min]

Descrizione: Visualizzazione del valore di riferimento fisso, selezionato e attivo di numero di giri.

Questo valore di riferimento è il valore di uscita dei valori di riferimento fissi di numero di giri e deve essere ulteriormente interconnesso (ad es. con il valore di riferimento principale).

Raccomand.: Interconnettere il segnale con il valore di riferimento principale (p1070).

Dipendenza: Selezione del valore di riferimento fisso desiderato del numero di giri mediante p1020 ... p1023.

Visualizzazione del numero del valore attuale di riferimento fisso del numero di giri in r1197.

Impostazione dei valori per il valore di riferimento fisso del numero di giri 1 ... 15 tramite p1001 ... p1015.

Vedi anche: p1070, r1197

Nota: Se non è selezionato alcun valore di riferimento fisso del numero di giri (p1020 ... p1023 = 0, r1197 = 0), r1024 = 0 (valore di riferimento = 0).

p1030[0...n] Potenziometro motore, configurazione / Configur. p_m

SERVO_S110-CAN (Canale rif. est), SERVO_S110-DP (Canale rif. est), SERVO_S110-PN (Canale rif. est)

Modificabile: U, T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: Unsigned16	**Indice dinamico:** DDS, p0180	**Schema logico:** 3020
Gruppo Par.: Valori di riferimento	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1

Min	Max	Impostazione di fabbrica
-	-	0000 0110 bin

Descrizione: Impostazione della configurazione per il potenziometro motore.

Campo di bit:

Bit	Nome del segnale	Segnale 1	Segnale 0	FP
00	Memorizzazione attiva	Sì	No	-
01	Funzionamento automatico generatore rampa attivo	Sì	No	-
02	Arrotondamento iniziale attivo	Sì	No	-
03	Salvataggio nella memoria NVRAM attivo	Sì	No	-
04	Generatore di rampa sempre attivo	Sì	No	-

Nota: Per bit 00:

0: il valore di riferimento per il potenziometro motore non viene memorizzato e viene impostato dopo ON tramite p1040.

1: il valore di riferimento per il potenziometro motore viene memorizzato dopo OFF e impostato al valore memorizzato dopo ON. Per la memorizzazione non volatile occorre impostare bit 03 = 1.

Per bit 01:

0: Senza generatore di rampa nel funzionamento in automatico (tempo di accelerazione/decelerazione = 0).

1: Con generatore di rampa nel funzionamento in automatico.

Nel funzionamento manuale (segnale 0 tramite BI: p1041) il generatore di rampa è sempre attivo.

Per bit 02:

0: Senza arrotondamento iniziale.

1: Con arrotondamento iniziale. Il tempo di accelerazione di accelerazione e decelerazione impostato viene superato in modo corrispondente. Con l'arrotondamento iniziale è possibile un'impostazione fine di piccole modifiche (reazione progressiva alle pressioni di tasti).

Lo strappo per l'arrotondamento iniziale è indipendente dal tempo di accelerazione e dipende solo dalla velocità max. impostata (p1082). Viene calcolato nel modo seguente:

r = 0.01 % * p1082 [1/s] / 0.13^2 [s^2]

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

Lo strappo ha effetto fino al raggiungimento dell'accelerazione max. (a_max = p1082 [1/s] / p1047 [s]), dopodiché prosegue in modo lineare con accelerazione costante. Quanto più alta è l'accelerazione max. (quanto più piccolo è p1047), tanto più aumenta il tempo di accelerazione rispetto a quello impostato.

Per bit 03:

0: Salvataggio nella memoria non volatile disattivato.

1: Il valore di riferimento per il potenziometro motore viene salvato nella memoria non volatile (con bit 00 = 1).

Per bit 04:

Con il bit impostato, indipendentemente dall'abilitazione degli impulsi viene calcolato il generatore di rampa. In r1050 si trova sempre il valore di uscita attuale del potenziometro motore.

p1035[0...n] BI: Potenziometro motore, valore di riferimento più elevato / Pot mot v_rif elev

SERVO_S110-CAN (Canale rif. est), SERVO_S110-DP (Canale rif. est), SERVO_S110-PN (Canale rif. est)

Modificabile: T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: Unsigned32 / Binary	**Indice dinamico:** CDS, p0170	**Schema logico:** 2505, 3020
Gruppo Par.: Valori di riferimento	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1

Min	Max	Impostazione di fabbrica
-	-	0

Descrizione: Impostazione della sorgente del segnale per l'aumento continuo del valore di riferimento nel potenziometro motore.

La modifica del valore di riferimento (CO: r1050) dipende dal tempo di accelerazione impostato (p1047) e dalla durata del segnale presente (BI: p1035).

Dipendenza: Vedi anche: p1036

Attenzione: Il parametro potrebbe essere protetto per via di p0922 o p2079 e non può essere modificato.

p1036[0...n] BI: Potenziometro motore, valore di riferimento più basso / P_m v_rif basso

SERVO_S110-CAN (Canale rif. est), SERVO_S110-DP (Canale rif. est), SERVO_S110-PN (Canale rif. est)

Modificabile: T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: Unsigned32 / Binary	**Indice dinamico:** CDS, p0170	**Schema logico:** 2505, 3020
Gruppo Par.: Valori di riferimento	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1

Min	Max	Impostazione di fabbrica
-	-	0

Descrizione: Impostazione della sorgente del segnale per la riduzione continua del valore di riferimento nel potenziometro motore.

La modifica del valore di riferimento (CO: r1050) dipende dal tempo di decelerazione impostato (p1048) e dalla durata del segnale presente (BI: p1036).

Dipendenza: Vedi anche: p1035

Attenzione: Il parametro potrebbe essere protetto per via di p0922 o p2079 e non può essere modificato.

p1037[0...n] Potenziometro motore, numero di giri massimo / Pot_m n_max

SERVO_S110-CAN (Canale rif. est), SERVO_S110-DP (Canale rif. est), SERVO_S110-PN (Canale rif. est)

Modificabile: U, T	**Calcolato:** CALC_MOD_LIM_REF	**Livello di accesso:** 2
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** DDS, p0180	**Schema logico:** 3020
Gruppo Par.: Valori di riferimento	**Gruppo delle unità:** 3_1	**Selezione unità:** p0505
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1

Min	Max	Impostazione di fabbrica
-210000.000 [1/min]	210000.000 [1/min]	0.000 [1/min]

Descrizione: Impostazione di numero di giri / velocità massima per il potenziometro motore.

Nota: Alla messa in servizio questo parametro viene impostato automaticamente.

Il valore di riferimento emesso dal potenziometro motore viene limitato a questo valore.

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

p1038[0...n] Potenziometro motore, numero di giri minimo / Pot_m n_min

SERVO_S110-CAN (Canale rif. est), SERVO_S110-DP (Canale rif. est), SERVO_S110-PN (Canale rif. est)

Modificabile: U, T	**Calcolato:** CALC_MOD_LIM_REF	**Livello di accesso:** 2
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** DDS, p0180	**Schema logico:** 3020
Gruppo Par.: Valori di riferimento	**Gruppo delle unità:** 3_1	**Selezione unità:** p0505
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1

Min	Max	Impostazione di fabbrica
-210000.000 [1/min]	210000.000 [1/min]	0.000 [1/min]

Descrizione: Impostazione di numero di giri / velocità minima per il potenziometro motore.

Nota: Alla messa in servizio questo parametro viene impostato automaticamente.
Il valore di riferimento emesso dal potenziometro motore viene limitato a questo valore.

p1039[0...n] BI: Potenziometro motore, inversione / Inv. pot_mot

SERVO_S110-CAN (Canale rif. est), SERVO_S110-DP (Canale rif. est), SERVO_S110-PN (Canale rif. est)

Modificabile: T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: Unsigned32 / Binary	**Indice dinamico:** CDS, p0170	**Schema logico:** 3020
Gruppo Par.: Valori di riferimento	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1

Min	Max	Impostazione di fabbrica
-	-	0

Descrizione: Impostazione della sorgente del segnale per invertire il numero di giri minimo/massimo o la velocità minima/massima nel potenziometro motore.

Dipendenza: Vedi anche: p1037, p1038

Nota: L'inversione ha effetto solo quando è attivo "Potenziometro motore più alto" o "Potenziometro motore più basso".

p1040[0...n] Potenziometro motore, valore di avvio / Val.avvio pot_m

SERVO_S110-CAN (Canale rif. est), SERVO_S110-DP (Canale rif. est), SERVO_S110-PN (Canale rif. est)

Modificabile: U, T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 2
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** DDS, p0180	**Schema logico:** 3020
Gruppo Par.: Valori di riferimento	**Gruppo delle unità:** 3_1	**Selezione unità:** p0505
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1

Min	Max	Impostazione di fabbrica
-210000.000 [1/min]	210000.000 [1/min]	0.000 [1/min]

Descrizione: Impostazione del valore iniziale per il potenziometro motore. Questo valore iniziale si attiva dopo l'inserzione dell'azionamento.

Dipendenza: Ha effetto solo con p1030.0 = 0.
Vedi anche: p1030

p1041[0...n] BI: Potenziometro motore, manuale/automatico / Mop man/auto

SERVO_S110-CAN (Canale rif. est), SERVO_S110-DP (Canale rif. est), SERVO_S110-PN (Canale rif. est)

Modificabile: T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: Unsigned32 / Binary	**Indice dinamico:** CDS, p0170	**Schema logico:** 3020
Gruppo Par.: Valori di riferimento	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1

Min	Max	Impostazione di fabbrica
-	-	0

Descrizione: Impostazione della sorgente del segnale per la commutazione dalla modalità manuale a quella automatica per il potenziometro motore.
In modalità manuale, il valore di riferimento viene regolato verso l'alto e il basso mediante due segnali. In funzionamento automatico, il valore di riferimento deve essere interconnesso tramite un ingresso connettore.

Dipendenza: Vedi anche: p1030, p1035, p1036, p1042

Nota: Nel modo automatico è possibile regolare l'efficacia del generatore di rampa interno.

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

p1042[0...n] CI: Potenziometro motore, val. riferimento funzionamento automatico / Val.rif auto p_m

SERVO_S110-CAN (Canale rif. est), SERVO_S110-DP (Canale rif. est), SERVO_S110-PN (Canale rif. est)

Modificabile: T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: Unsigned32 / FloatingPoint32	**Indice dinamico:** CDS, p0170	**Schema logico:** 3020
Gruppo Par.: Valori di riferimento	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** p2000	**Lista esperti:** 1

Min	Max	Impostazione di fabbrica
-	-	0

Descrizione: Impostazione della sorgente del segnale per il valore di riferimento del potenziometro motore in funzionamento automatico.

Dipendenza: Vedi anche: p1041

p1043[0...n] BI: Potenziometro motore, applicazione valore impostato / App val.imp p.mot

SERVO_S110-CAN (Canale rif. est), SERVO_S110-DP (Canale rif. est), SERVO_S110-PN (Canale rif. est)

Modificabile: T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: Unsigned32 / Binary	**Indice dinamico:** CDS, p0170	**Schema logico:** 3020
Gruppo Par.: Valori di riferimento	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1

Min	Max	Impostazione di fabbrica
-	-	0

Descrizione: Impostazione della sorgente del segnale per applicare l'applicazione del valore impostato nel potenziometro motore.

Dipendenza: Vedi anche: p1044

Nota: Il valore impostato (CI: p1044) diventa attivo in presenza di un fronte 0/1 del comando di impostazione (BI: p1043).

p1044[0...n] CI: Potenziometro motore, valore impostato / Val. imp. pot.mot.

SERVO_S110-CAN (Canale rif. est), SERVO_S110-DP (Canale rif. est), SERVO_S110-PN (Canale rif. est)

Modificabile: T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: Unsigned32 / FloatingPoint32	**Indice dinamico:** CDS, p0170	**Schema logico:** 3020
Gruppo Par.: Valori di riferimento	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** p2000	**Lista esperti:** 1

Min	Max	Impostazione di fabbrica
-	-	0

Descrizione: Impostazione della sorgente del segnale per il valore impostato nel potenziometro motore.

Dipendenza: Vedi anche: p1043

Nota: Il valore impostato (CI: p1044) diventa attivo in presenza di un fronte 0/1 del comando di impostazione (BI: p1043).

r1045 CO: Potenziometro motore, val. rif. n. giri a monte generatore rampa / P_m n_rif prec GdR

SERVO_S110-CAN (Canale rif. est), SERVO_S110-DP (Canale rif. est), SERVO_S110-PN (Canale rif. est)

Modificabile: -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 3020
Gruppo Par.: Valori di riferimento	**Gruppo delle unità:** 3_1	**Selezione unità:** p0505
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** p2000	**Lista esperti:** 1

Min	Max	Impostazione di fabbrica
- [1/min]	- [1/min]	- [1/min]

Descrizione: Visualizzazione del valore di riferimento attivo a monte del generatore di rampa interno del potenziometro motore.

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

p1047[0...n] Potenziometro motore, tempo di accelerazione / Acceleraz. pot_m

SERVO_S110-CAN (Canale rif. est), SERVO_S110-DP (Canale rif. est), SERVO_S110-PN (Canale rif. est)

Modificabile: U, T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 2
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** DDS, p0180	**Schema logico:** 3020
Gruppo Par.: Valori di riferimento	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1

Min	Max	Impostazione di fabbrica
0.000 [s]	1000.000 [s]	10.000 [s]

Descrizione: Impostazione del tempo di accelerazione per il generatore di rampa interno nel potenziometro motore.
In questo tempo di accelerazione il valore di riferimento viene portato da zero al limite di numero di giri / velocità (p1082) (se non è attivato un arrotondamento iniziale).

Dipendenza: Vedi anche: p1030, p1048, p1082

Nota: Il tempo di accelerazione aumenta in base all'arrotondamento iniziale (p1030.2) attivato.

p1048[0...n] Potenziometro motore, tempo di decelerazione / Deceleraz. pot_m

SERVO_S110-CAN (Canale rif. est), SERVO_S110-DP (Canale rif. est), SERVO_S110-PN (Canale rif. est)

Modificabile: U, T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 2
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** DDS, p0180	**Schema logico:** 3020
Gruppo Par.: Valori di riferimento	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1

Min	Max	Impostazione di fabbrica
0.000 [s]	1000.000 [s]	10.000 [s]

Descrizione: Impostazione del tempo di decelerazione per il generatore di rampa interno nel potenziometro motore.
In questo tempo di decelerazione il valore di riferimento viene portato dal limite di numero di giri / velocità (p1082) a zero (se non è attivato un arrotondamento iniziale).

Dipendenza: Vedi anche: p1030, p1047, p1082

Nota: Il tempo di decelerazione aumenta in base all'arrotondamento iniziale (p1030.2) attivato.

r1050 CO: Potenziometro motore, valore rif. a valle generatore di rampa / P_m v.rif dopo GdR

SERVO_S110-CAN (Canale rif. est), SERVO_S110-DP (Canale rif. est), SERVO_S110-PN (Canale rif. est)

Modificabile: -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 1550, 3020
Gruppo Par.: Valori di riferimento	**Gruppo delle unità:** 3_1	**Selezione unità:** p0505
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** p2000	**Lista esperti:** 1

Min	Max	Impostazione di fabbrica
- [1/min]	- [1/min]	- [1/min]

Descrizione: Visualizzazione del valore di riferimento attivo a valle del generatore di rampa interno del potenziometro motore.
Questo valore di riferimento è il valore di uscita del potenziometro motore e deve essere ulteriormente interconnesso (ad es. con il valore di riferimento principale).

Raccomand.: Interconnettere il segnale con il valore di riferimento principale (p1070).

Dipendenza: Vedi anche: p1070

Nota: Nel funzionamento "Con generatore di rampa" dopo OFF1, OFF2, OFF3 o con segnale 0 tramite BI: p0852 (blocco funzionamento, cancellazione impulsi), l'uscita del generatore di rampa (r1050) viene impostata al valore iniziale (configurazione tramite p1030.0).

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

p1051[0...n] CI: Limite di numero di giri GdR, senso di rotazione positivo / n_lim GdR pos

SERVO_S110-CAN (Canale rif. est), SERVO_S110-DP (Canale rif. est), SERVO_S110-PN (Canale rif. est)

Modificabile: T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: Unsigned32 / FloatingPoint32	**Indice dinamico:** CDS, p0170	**Schema logico:** 3050
Gruppo Par.: Valori di riferimento	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** p2000	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
-	-	1083[0]

Descrizione: Impostazione della sorgente del segnale per il limite di numero di giri della direzione positiva sull'ingresso del generatore di rampa.

p1052[0...n] CI: Limite di numero di giri GdR, senso di rotazione negativo / n_lim GdR neg

SERVO_S110-CAN (Canale rif. est), SERVO_S110-DP (Canale rif. est), SERVO_S110-PN (Canale rif. est)

Modificabile: T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: Unsigned32 / FloatingPoint32	**Indice dinamico:** CDS, p0170	**Schema logico:** 3050
Gruppo Par.: Valori di riferimento	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** p2000	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
-	-	1086[0]

Descrizione: Impostazione della sorgente del segnale per il limite di numero di giri della direzione negativa sull'ingresso del generatore di rampa.

p1055[0...n] BI: JOG bit 0 / JOG bit 0

SERVO_S110-CAN (Canale rif. est), SERVO_S110-DP (Canale rif. est), SERVO_S110-PN (Canale rif. est)

Modificabile: T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: Unsigned32 / Binary	**Indice dinamico:** CDS, p0170	**Schema logico:** 2501, 3030
Gruppo Par.: Valori di riferimento	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
-	-	0

Descrizione: Impostazione della sorgente del segnale per il funzionamento a impulsi 1.

Raccomand.: Modificando l'impostazione di questo ingresso binettore non si può determinare l'inserzione, cosa che può invece avvenire tramite un cambio di segnale della sorgente.

Dipendenza: Vedi anche: p0840, p1058

Attenzione: Con BI: p1055 o BI: p1056 si abilita l'azionamento per il funzionamento manuale.
Il comando "ON/OFF1" può essere dato con BI: p0840 o BI: p1055/p1056.
Solo la sorgente del segnale che attiva può anche disattivare.

p1056[0...n] BI: JOG bit 1 / JOG bit 1

SERVO_S110-CAN (Canale rif. est), SERVO_S110-DP (Canale rif. est), SERVO_S110-PN (Canale rif. est)

Modificabile: T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: Unsigned32 / Binary	**Indice dinamico:** CDS, p0170	**Schema logico:** 2501, 3030
Gruppo Par.: Valori di riferimento	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
-	-	0

Descrizione: Impostazione della sorgente del segnale per il funzionamento a impulsi 2.

Raccomand.: Modificando l'impostazione di questo ingresso binettore non si può determinare l'inserzione, cosa che può invece avvenire tramite un cambio di segnale della sorgente.

Dipendenza: Vedi anche: p0840, p1059

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

Attenzione: Con BI: p1055 o BI: p1056 si abilita l'azionamento per il funzionamento manuale.
Il comando "ON/OFF1" può essere dato con BI: p0840 o BI: p1055/p1056.
Solo la sorgente del segnale che attiva può anche disattivare.

p1058[0...n] Funzionamento a impulsi 1, valore di riferimento del numero giri / JOG 1 n_rif

SERVO_S110-CAN (Canale rif. est), SERVO_S110-DP (Canale rif. est), SERVO_S110-PN (Canale rif. est)

Modificabile: T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 2
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** DDS, p0180	**Schema logico:** 1550, 3030
Gruppo Par.: Valori di riferimento	**Gruppo delle unità:** 3_1	**Selezione unità:** p0505
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
-210000.000 [1/min]	210000.000 [1/min]	0.000 [1/min]

Descrizione: Impostazione di numero di giri / velocità per il funzionamento a impulsi 1. Il funzionamento a impulsi (JOG) è comandato dal livello del segnale e consente un movimento incrementale del motore.

Dipendenza: Vedi anche: p1055, p1056

p1059[0...n] Funzionamento a impulsi 2, valore di riferimento del numero giri / JOG 2 n_rif

SERVO_S110-CAN (Canale rif. est), SERVO_S110-DP (Canale rif. est), SERVO_S110-PN (Canale rif. est)

Modificabile: T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 2
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** DDS, p0180	**Schema logico:** 1550, 3030
Gruppo Par.: Valori di riferimento	**Gruppo delle unità:** 3_1	**Selezione unità:** p0505
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
-210000.000 [1/min]	210000.000 [1/min]	0.000 [1/min]

Descrizione: Impostazione di numero di giri / velocità per il funzionamento a impulsi 2. Il funzionamento a impulsi (JOG) è comandato dal livello del segnale e consente un movimento incrementale del motore.

Dipendenza: Vedi anche: p1055, p1056

p1063[0...n] Limite del numero di giri del canale del valore di riferimento / n_lim val. rif.

SERVO_S110-CAN (Canale rif. est), SERVO_S110-DP (Canale rif. est), SERVO_S110-PN (Canale rif. est)

Modificabile: U, T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 1
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** DDS, p0180	**Schema logico:** 3040
Gruppo Par.: Valori di riferimento	**Gruppo delle unità:** 3_1	**Selezione unità:** p0505
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
0.000 [1/min]	210000.000 [1/min]	210000.000 [1/min]

Descrizione: Impostazione del limite di velocità/numero di giri che agisce nel canale del valore di riferimento.

Dipendenza: Vedi anche: p1082, p1083, p1085, p1086, p1088

p1070[0...n] CI: Val.rif.princip. / Val.rif.princip.

SERVO_S110-CAN (Canale rif. est), SERVO_S110-DP (Canale rif. est), SERVO_S110-PN (Canale rif. est)

Modificabile: T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: Unsigned32 / FloatingPoint32	**Indice dinamico:** CDS, p0170	**Schema logico:** 1550, 3030
Gruppo Par.: Valori di riferimento	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** p2000	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
-	-	1024[0]

Descrizione: Impostazione della sorgente del segnale per il valore nominale principale.
Esempi:
r1024: Valore di riferimento fisso del numero di giri attivo
r1050: Potenziometro motore, valore di riferimento dopo il generatore di rampa

Dipendenza: Vedi anche: p1071, r1073, r1078

Attenzione: Il parametro potrebbe essere protetto per via di p0922 o p2079 e non può essere modificato.

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

p1071[0...n] CI: Valore di riferimento principale, scalatura / Sc val.rif princ

SERVO_S110-CAN (Canale rif. est), SERVO_S110-DP (Canale rif. est), SERVO_S110-PN (Canale rif. est)

Modificabile: T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: Unsigned32 / FloatingPoint32	**Indice dinamico:** CDS, p0170	**Schema logico:** 1550, 3030
Gruppo Par.: Valori di riferimento	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** PERCENT	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
-	-	1

Descrizione: Impostazione della sorgente del segnale per la scalatura del valore di riferimento principale.

r1073 CO: Valore di riferimento principale attivo / Val.rif princ eff

SERVO_S110-CAN (Canale rif. est), SERVO_S110-DP (Canale rif. est), SERVO_S110-PN (Canale rif. est)

Modificabile: -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 3030
Gruppo Par.: Valori di riferimento	**Gruppo delle unità:** 3_1	**Selezione unità:** p0505
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** p2000	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
- [1/min]	- [1/min]	- [1/min]

Descrizione: Visualizzazione del valore di riferimento principale attivo. Il valore indica il valore di riferimento principale dopo la scalatura.

p1075[0...n] CI: Valore di riferimento aggiuntivo / Val. rif. aggiunt.

SERVO_S110-CAN (Canale rif. est), SERVO_S110-DP (Canale rif. est), SERVO_S110-PN (Canale rif. est)

Modificabile: T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: Unsigned32 / FloatingPoint32	**Indice dinamico:** CDS, p0170	**Schema logico:** 1550, 3030
Gruppo Par.: Valori di riferimento	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** p2000	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
-	-	0

Descrizione: Impostazione della sorgente del segnale per il valore di riferimento aggiuntivo.

Dipendenza: Vedi anche: p1076, r1077, r1078

p1076[0...n] CI: Valore di riferimento aggiuntivo, scalatura / Scala val.rif agg.

SERVO_S110-CAN (Canale rif. est), SERVO_S110-DP (Canale rif. est), SERVO_S110-PN (Canale rif. est)

Modificabile: T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: Unsigned32 / FloatingPoint32	**Indice dinamico:** CDS, p0170	**Schema logico:** 1550, 3030
Gruppo Par.: Valori di riferimento	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** PERCENT	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
-	-	1

Descrizione: Impostazione della sorgente del segnale per la scalatura del valore di riferimento aggiuntivo.

r1077 CO: Valore di riferimento aggiuntivo attivo / Val.rif.agg eff

SERVO_S110-CAN (Canale rif. est), SERVO_S110-DP (Canale rif. est), SERVO_S110-PN (Canale rif. est)

Modificabile: -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 3030
Gruppo Par.: Valori di riferimento	**Gruppo delle unità:** 3_1	**Selezione unità:** p0505
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** p2000	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
- [1/min]	- [1/min]	- [1/min]

Descrizione: Visualizzazione del valore di riferimento aggiuntivo attivo. Il valore indica il riferimento aggiuntivo dopo la scalatura.

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

r1078 CO: Valore di riferimento totale attivo / Val.rif tot eff

SERVO_S110-CAN (Canale rif. est), SERVO_S110-DP (Canale rif. est), SERVO_S110-PN (Canale rif. est)

Modificabile: -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 3030
Gruppo Par.: Valori di riferimento	**Gruppo delle unità:** 3_1	**Selezione unità:** p0505
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** p2000	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
- [1/min]	- [1/min]	- [1/min]

Descrizione: Visualizzazione del valore di riferimento totale attivo. Il valore indica la somma di valore di riferimento principale e valore di riferimento aggiuntivo (attivi).

p1080[0...n] Num. giri minimo / n_min

SERVO_S110-CAN (Canale rif. est), SERVO_S110-DP (Canale rif. est), SERVO_S110-PN (Canale rif. est)

Modificabile: C2(1), T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 1
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** DDS, p0180	**Schema logico:** 3050
Gruppo Par.: Valori di riferimento	**Gruppo delle unità:** 3_1	**Selezione unità:** p0505
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
0.000 [1/min]	19500.000 [1/min]	0.000 [1/min]

Descrizione: Impostazione del numero di giri motore minimo possibile.

Il livello non scende al di sotto di questo valore durante il funzionamento.

Nota: Il valore del parametro vale per entrambe le direzioni del motore.

In casi eccezionali il motore può funzionare anche al di sotto di questo valore (per es. inversione di marcia).

p1082[0...n] Num. giri max. / n_max

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: C2(1), T	**Calcolato:** CALC_MOD_ALL	**Livello di accesso:** 1
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** DDS, p0180	**Schema logico:** 3020, 3050, 3060, 3070, 3095, 5300
Gruppo Par.: Valori di riferimento	**Gruppo delle unità:** 3_1	**Selezione unità:** p0505
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
0.000 [1/min]	210000.000 [1/min]	1500.000 [1/min]

Descrizione: Impostazione del numero di giri massimo possibile.

Dipendenza: Vedi anche: p0322, p0324, p0532

Attenzione: Una volta modificato il valore, ogni ulteriore modifica dei parametri è bloccata e lo stato viene segnalato in r3996. Le modifiche sono nuovamente abilitate con r3996 = 0.

Nota: Il parametro vale per entrambe le direzioni del motore. Il parametro agisce in modo limitativo e costituisce la grandezza di riferimento per tutti i tempi di accelerazione e decelerazione (ad es. rampe di decelerazione, generatori di rampa, potenziometri motore).

Dato che il parametro fa parte della messa in servizio rapida (p0010 = 1), in caso di modifica di p0310, p0311, p0322, p0324, p0530, p0531 e p0532 viene effettuata una preimpostazione adeguata.

Per p1082 sono sempre attive le seguenti limitazioni:

p1082 <= min(p0324, p0532), se p0324 > 0 e p0532 > 0

p1082 <= p0322, se p0324 = 0 o p0532 = 0 e p0322 > 0

p1082 <= 60 / (10.0 * p0115[0] * r0313)

p1082 <= 60 * frequenza impulsi massima della parte di potenza / (5.0 * r0313)

Il valore del parametro viene impostato al numero di giri massimo del motore (p0322) con il calcolo automatico (p0340 = 1). Se p0322 = 0, viene impostato il numero di giri nominale del motore (p0311). In caso di motori asincroni che non sono motori dell'elenco (p0301 = 0), come valore predefinito viene usato il numero di giri sincrono a vuoto (p0310 * 60 / r0313).

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

Per i motori sincroni vale inoltre quanto segue:

Nel calcolo automatico (p0340 = 1), p1082 viene da un lato limitato a numeri di giri per i quali la corrente massima della parte di potenza (S1-funzionamento continuo r0207[3]) non è sufficiente come corrente di campo: p1082 < p0348 / (1 - r0207 / r0331), vale per r0207[3]<r0331.

Dall'altro lato agisce invece un'ulteriore limitazione che impedisce alla FEM di superare la tensione massima di circuito intermedio (vedere p0643 e p1231).

L'assegnazione dei parametri del set di dati motore (ad es. p0311) al parametro del set di dati dell'azionamento p1082 attiva al momento della preassegnazione può essere ricavata da p0186.

Dato che il parametro p1082 viene proposto anche nella messa in servizio rapida (p0010 = 1), il valore non viene modificato all'uscita tramite p3900 > 0.

p1083[0...n] CO: Limite di numero di giri, senso di rotazione positivo / n_lim pos

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: U, T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 2
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** DDS, p0180	**Schema logico:** 3050, 3095
Gruppo Par.: Valori di riferimento	**Gruppo delle unità:** 3_1	**Selezione unità:** p0505
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** p2000	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
0.000 [1/min]	210000.000 [1/min]	210000.000 [1/min]

Descrizione: Impostazione del numero di giri max. per la direzione positiva.

Attenzione: Un'interconnessione BICO su un parametro che appartiene a un set di dati dell'azionamento agisce sempre sul set di dati attivo.

r1084 CO: Limite di velocità positivo attivo / n_lim pos eff

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 3050, 3095
Gruppo Par.: Valori di riferimento	**Gruppo delle unità:** 3_1	**Selezione unità:** p0505
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** p2000	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
- [1/min]	- [1/min]	- [1/min]

Descrizione: Visualizzazione del limite positivo di numero di giri attivo.

Dipendenza: Vedi anche: p1082, p1083, p1085

p1085[0...n] CI: Limite di numero di giri, senso di rotazione positivo / n_lim pos

SERVO_S110-CAN (Canale rif. est), SERVO_S110-DP (Canale rif. est), SERVO_S110-PN (Canale rif. est)

Modificabile: T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: Unsigned32 / FloatingPoint32	**Indice dinamico:** CDS, p0170	**Schema logico:** 3050
Gruppo Par.: Valori di riferimento	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** p2000	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
-	-	1083[0]

Descrizione: Impostazione della sorgente del segnale per il limite di numero di giri della direzione positiva.

p1086[0...n] CO: Limite di numero di giri, senso di rotazione negativo / n_lim neg

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: U, T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 2
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** DDS, p0180	**Schema logico:** 3050, 3095
Gruppo Par.: Valori di riferimento	**Gruppo delle unità:** 3_1	**Selezione unità:** p0505
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** p2000	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
-210000.000 [1/min]	0.000 [1/min]	-210000.000 [1/min]

Descrizione: Impostazione del limite del numero di giri per la direzione negativa.

Attenzione: Un'interconnessione BICO su un parametro che appartiene a un set di dati dell'azionamento agisce sempre sul set di dati attivo.

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

r1087 CO: Limite di numero di giri negativo attivo / n_lim neg eff

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 3050, 3095
Gruppo Par.: Valori di riferimento	**Gruppo delle unità:** 3_1	**Selezione unità:** p0505
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** p2000	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
- [1/min]	- [1/min]	- [1/min]

Descrizione: Visualizzazione del limite negativo di numero di giri attivo.

Dipendenza: Vedi anche: p1082, p1086, p1088

p1088[0...n] CI: Limite di numero di giri, senso di rotazione negativo / n_lim neg

SERVO_S110-CAN (Canale rif. est), SERVO_S110-DP (Canale rif. est), SERVO_S110-PN (Canale rif. est)

Modificabile: T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: Unsigned32 / FloatingPoint32	**Indice dinamico:** CDS, p0170	**Schema logico:** 3050
Gruppo Par.: Valori di riferimento	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** p2000	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
-	-	1086[0]

Descrizione: Impostazione della sorgente del segnale per il limite di numero di giri / velocità della direzione negativa.

p1091[0...n] Numero di giri escludibile 1 / n_escludibile 1

SERVO_S110-CAN (Canale rif. est), SERVO_S110-DP (Canale rif. est), SERVO_S110-PN (Canale rif. est)

Modificabile: U, T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** DDS, p0180	**Schema logico:** 3050
Gruppo Par.: Valori di riferimento	**Gruppo delle unità:** 3_1	**Selezione unità:** p0505
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** p2000	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
0.000 [1/min]	210000.000 [1/min]	0.000 [1/min]

Descrizione: Impostazione del numero di giri escludibile 1.

Dipendenza: Vedi anche: p1092, p1093, p1094, p1101

Attenzione: Le bande escludibili possono eventualmente diventare inattive a causa di limitazioni successive nel canale di riferimento.

Nota: I giri escludibili possono essere utilizzati per evitare effetti di risonanza meccanica.

p1092[0...n] Numero di giri escludibile 2 / n_escludibile 2

SERVO_S110-CAN (Canale rif. est), SERVO_S110-DP (Canale rif. est), SERVO_S110-PN (Canale rif. est)

Modificabile: U, T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** DDS, p0180	**Schema logico:** 3050
Gruppo Par.: Valori di riferimento	**Gruppo delle unità:** 3_1	**Selezione unità:** p0505
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** p2000	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
0.000 [1/min]	210000.000 [1/min]	0.000 [1/min]

Descrizione: Impostazione del numero di giri escludibile 2.

Dipendenza: Vedi anche: p1091, p1093, p1094, p1101

Attenzione: Le bande escludibili possono eventualmente diventare inattive a causa di limitazioni successive nel canale di riferimento.

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

p1093[0...n] Numero di giri escludibile 3 / n_escludibile 3

SERVO_S110-CAN (Canale rif. est), SERVO_S110-DP (Canale rif. est), SERVO_S110-PN (Canale rif. est)	**Modificabile:** U, T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
	Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** DDS, p0180	**Schema logico:** 3050
	Gruppo Par.: Valori di riferimento	**Gruppo delle unità:** 3_1	**Selezione unità:** p0505
	Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** p2000	**Lista esperti:** 1
	Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
	0.000 [1/min]	210000.000 [1/min]	0.000 [1/min]

Descrizione: Impostazione del numero di giri escludibile 3.

Dipendenza: Vedi anche: p1091, p1092, p1094, p1101

Attenzione: Le bande escludibili possono eventualmente diventare inattive a causa di limitazioni successive nel canale di riferimento.

p1094[0...n] Numero di giri escludibile 4 / n_escludibile 4

SERVO_S110-CAN (Canale rif. est), SERVO_S110-DP (Canale rif. est), SERVO_S110-PN (Canale rif. est)	**Modificabile:** U, T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
	Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** DDS, p0180	**Schema logico:** 3050
	Gruppo Par.: Valori di riferimento	**Gruppo delle unità:** 3_1	**Selezione unità:** p0505
	Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** p2000	**Lista esperti:** 1
	Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
	0.000 [1/min]	210000.000 [1/min]	0.000 [1/min]

Descrizione: Impostazione del numero di giri escludibile 4.

Dipendenza: Vedi anche: p1091, p1092, p1093, p1101

Attenzione: Le bande escludibili possono eventualmente diventare inattive a causa di limitazioni successive nel canale di riferimento.

p1101[0...n] Numero di giri escludibile, larghezza di banda / n_esclud. largh.

SERVO_S110-CAN (Canale rif. est), SERVO_S110-DP (Canale rif. est), SERVO_S110-PN (Canale rif. est)	**Modificabile:** U, T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
	Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** DDS, p0180	**Schema logico:** 3050
	Gruppo Par.: Valori di riferimento	**Gruppo delle unità:** 3_1	**Selezione unità:** p0505
	Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** p2000	**Lista esperti:** 1
	Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
	0.000 [1/min]	210000.000 [1/min]	0.000 [1/min]

Descrizione: Impostazione della larghezza di banda per i numeri di giri / le velocità escludibili da 1 a 4.

Dipendenza: Vedi anche: p1091, p1092, p1093, p1094

Nota: Le velocità di riferimento vengono soppresse nel campo del numero di giri escludibile +/-p1101.

Il funzionamento stazionario non è possibile nel campo di numero di giri soppresso. Il campo escludibile viene ignorato.

Esempio:

p1091 = 600 e p1101 = 20

--> I numeri di giri di riferimento compresi tra 580 e 620 [1/min] vengono esclusi.

Per le bande escludibili vale il seguente comportamento di isteresi:

Quando il numero di giri di riferimento viene dal basso, vale:

r1170 < 580 [1/min] e 580 [1/min] <= r1114 <= 620 [1/min] --> r1119 = 580 [1/min]

Quando il numero di giri di riferimento viene dall'alto, vale:

r1170 > 620 [1/min] e 580 [1/min] <= r1114 <= 620 [1/min] --> r1119 = 620 [1/min]

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

p1110[0...n] BI: Interdizione direzione negativa / Interd direz negat

SERVO_S110-CAN (Canale rif. est), SERVO_S110-DP (Canale rif. est), SERVO_S110-PN (Canale rif. est)

Modificabile: T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: Unsigned32 / Binary	**Indice dinamico:** CDS, p0170	**Schema logico:** 2505, 3040
Gruppo Par.: Valori di riferimento	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
-	-	0

Descrizione: Impostazione della sorgente del segnale per l'interdizione della direzione negativa.

Dipendenza: Vedi anche: p1111

p1111[0...n] BI: Interdizione direzione positiva / Interd direz pos

SERVO_S110-CAN (Canale rif. est), SERVO_S110-DP (Canale rif. est), SERVO_S110-PN (Canale rif. est)

Modificabile: T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: Unsigned32 / Binary	**Indice dinamico:** CDS, p0170	**Schema logico:** 2505, 3040
Gruppo Par.: Valori di riferimento	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
-	-	0

Descrizione: Impostazione della sorgente del segnale per l'interdizione della direzione positiva.

Dipendenza: Vedi anche: p1110

r1112 CO: Valore di riferimento di numero di giri dopo limitazione minima / n_rif vel lim_min

SERVO_S110-CAN (Canale rif. est), SERVO_S110-DP (Canale rif. est), SERVO_S110-PN (Canale rif. est)

Modificabile: -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 3050
Gruppo Par.: Valori di riferimento	**Gruppo delle unità:** 3_1	**Selezione unità:** p0505
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** p2000	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
- [1/min]	- [1/min]	- [1/min]

Descrizione: Visualizzazione del valore di riferimento di numero di giri dopo la limitazione minima.

Dipendenza: Vedi anche: p1091, p1092, p1093, p1094, p1101

p1113[0...n] BI: Inversione del valore di riferimento / Invers. val. rif.

SERVO_S110-CAN (Canale rif. est), SERVO_S110-DP (Canale rif. est), SERVO_S110-PN (Canale rif. est)

Modificabile: T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: Unsigned32 / Binary	**Indice dinamico:** CDS, p0170	**Schema logico:** 2441, 2442, 2505, 3040
Gruppo Par.: Valori di riferimento	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
-	-	0

Descrizione: Impostazione della sorgente del segnale per l'inversione del valore di riferimento.

Dipendenza: Vedi anche: r1198

Attenzione: Il parametro potrebbe essere protetto per via di p0922 o p2079 e non può essere modificato.

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

r1114 CO: Valore di riferimento dopo limitazione di direzione / Val.rif dopo lim.

SERVO_S110-CAN (Canale rif. est), SERVO_S110-DP (Canale rif. est), SERVO_S110-PN (Canale rif. est)

Modificabile: -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 1550, 3040, 3050
Gruppo Par.: Valori di riferimento	**Gruppo delle unità:** 3_1	**Selezione unità:** p0505
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** p2000	**Lista esperti:** 1
Min - [1/min]	**Max** - [1/min]	**Impostazione di fabbrica** - [1/min]

Descrizione: Visualizzazione del valore di riferimento di numero di giri / velocità dopo la commutazione e limitazione della direzione.

p1115 Selezione generatore di rampa / Sel. gen_rampa

SERVO_S110-CAN (Canale rif. est), SERVO_S110-DP (Canale rif. est), SERVO_S110-PN (Canale rif. est)

Modificabile: T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: Integer16	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 1550, 3080
Gruppo Par.: Valori di riferimento	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min 0	**Max** 1	**Impostazione di fabbrica** 0

Descrizione: Impostazione del tipo di generatore di rampa.

Valore:
0: Generatore di rampa semplice
1: Generatore di rampa esteso

Nota: Il tipo di generatore di rampa può essere commutato solo a motore fermo.

r1119 CO: Generatore di rampa, valore di riferimento all'ingresso / GdR v.rif. ingr.

SERVO_S110-CAN (Canale rif. est), SERVO_S110-DP (Canale rif. est), SERVO_S110-PN (Canale rif. est)

Modificabile: -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 1550, 1690, 3050, 3060, 3070
Gruppo Par.: Valori di riferimento	**Gruppo delle unità:** 3_1	**Selezione unità:** p0505
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** p2000	**Lista esperti:** 1
Min - [1/min]	**Max** - [1/min]	**Impostazione di fabbrica** - [1/min]

Descrizione: Visualizzazione del valore di riferimento all'ingresso del generatore di rampa.

Attenzione: Il parametro potrebbe essere protetto per via di p0922 o p2079 e non può essere modificato.

Nota: Il valore di riferimento viene influenzato da altre funzioni, ad es. numeri di giri escludibile, limiti minimi e massimi.

p1120[0...n] Generatore di rampa, tempo di accelerazione / Acceler.gen.rampa

SERVO_S110-CAN (Canale rif. est), SERVO_S110-DP (Canale rif. est), SERVO_S110-PN (Canale rif. est)

Modificabile: C2(1), U, T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 1
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** DDS, p0180	**Schema logico:** 3060, 3070
Gruppo Par.: Valori di riferimento	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min 0.000 [s]	**Max** 999999.000 [s]	**Impostazione di fabbrica** 10.000 [s]

Descrizione: In questo lasso di tempo, il riferimento del numero di giri del generatore di rampa passa dallo stato di fermo (valore di riferimento = 0) al numero di giri max. (p1082).

Dipendenza: Vedi anche: p1082

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

p1121[0...n] Generatore di rampa, tempo di decelerazione / Deceler. GdR

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: C2(1), U, T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 1
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** DDS, p0180	**Schema logico:** 3060, 3070
Gruppo Par.: Valori di riferimento	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
0.000 [s]	999999.000 [s]	10.000 [s]

Descrizione: In questo lasso di tempo, il valore riferimento del numero di giri del generatore di rampa passa dal numero di giri massimo (p1082) allo stato di fermo (valore di riferimento = 0).

Il tempo di decelerazione è inoltre sempre attivo con OFF1.

Dipendenza: Vedi anche: p1082

Nota: Per SERVO vale:

il generatore di rampa è presente solo con il modulo funzionale "Canale del valore di riferimento esteso" attivato (r0108.8 = 1).

p1122[0...n] BI: Bypassare avvio generatore di rampa / Bypassa GdR

SERVO_S110-CAN (Canale rif. est), SERVO_S110-DP (Canale rif. est), SERVO_S110-PN (Canale rif. est)

Modificabile: U, T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: Unsigned32 / Binary	**Indice dinamico:** CDS, p0170	**Schema logico:** 2505
Gruppo Par.: Valori di riferimento	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
-	-	0

Descrizione: Impostazione della sorgente del segnale per il superamento del generatore di rampa (tempo di accelerazione e decelerazione = 0).

Attenzione: Il parametro potrebbe essere protetto per via di p0922 o p2079 e non può essere modificato.

Nota: Per i VECTOR in funzionamento senza encoder non è possibile escludere il generatore di rampa.

p1130[0...n] Tempo di arrotondamento iniziale generatore di rampa / T_amp.in. GdR

SERVO_S110-CAN (Canale rif. est), SERVO_S110-DP (Canale rif. est), SERVO_S110-PN (Canale rif. est)

Modificabile: U, T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 2
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** DDS, p0180	**Schema logico:** 3070
Gruppo Par.: Valori di riferimento	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
0.000 [s]	30.000 [s]	0.000 [s]

Descrizione: Impostazione del tempo di arrotondamento iniziale per il generatore di rampa esteso. Il valore è valido per accelerazione e decelerazione.

Nota: I tempi di arrotondamento impediscono di una reazione brusca e impediscono conseguenze dannose sulla meccanica.

p1131[0...n] Tempo di arrotondamento finale generatore di rampa / T_amp.fine GdR

SERVO_S110-CAN (Canale rif. est), SERVO_S110-DP (Canale rif. est), SERVO_S110-PN (Canale rif. est)

Modificabile: U, T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 2
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** DDS, p0180	**Schema logico:** 3070
Gruppo Par.: Valori di riferimento	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
0.000 [s]	30.000 [s]	0.000 [s]

Descrizione: Impostazione del tempo di arrotondamento finale per il generatore di rampa esteso. Il valore è valido per accelerazione e decelerazione.

Nota: I tempi di arrotondamento impediscono di una reazione brusca e impediscono conseguenze dannose sulla meccanica.

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

p1134[0...n] Generatore di rampa, tipo di arrotondamento / Tipo arrot. GdR

SERVO_S110-CAN (Canale rif. est), SERVO_S110-DP (Canale rif. est), SERVO_S110-PN (Canale rif. est)

Modificabile: U, T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 2
Tipo di dati: Integer16	**Indice dinamico:** DDS, p0180	**Schema logico:** 3070
Gruppo Par.: Valori di riferimento	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1

Min	Max	Impostazione di fabbrica
0	1	0

Descrizione: Impostazione della reazione di livellamento al comando OFF1 o a una riduzione del valore di riferimento per il generatore di rampa esteso.

Valore:
0: Livell.costante
1: Livell.incostante

Dipendenza: Nessun effetto fino al tempo di arrotondamento iniziale (p1130) > 0 s.

Nota: p1134 = 0 (livellamento costante)

Se durante un processo di avviamento si verifica una riduzione del valore di riferimento, verrà prima effettuato e concludo un arrotondamento finale. Durante l'arrotondamento finale, l'uscita del generatore di rampa continua ad avvicinarsi al valore di riferimento precedente (sovraelongazione). Al termine dell'arrotondamento finale, il movimento va in direzione del nuovo valore di riferimento.

p1134 = 1 (livellamento incostante)

Se durante un processo di avviamento si verifica una riduzione del valore di riferimento, il movimento in direzione del nuovo valore di riferimento è immediato. Durante il cambio del valore di riferimento non si ha alcun arrotondamento finale.

p1135[0...n] OFF3 Tempo di decelerazione / OFF3 T.deceleraz.

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: C2(1), U, T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 2
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** DDS, p0180	**Schema logico:** 3060, 3070
Gruppo Par.: Valori di riferimento	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1

Min	Max	Impostazione di fabbrica
0.000 [s]	600.000 [s]	0.000 [s]

Descrizione: Impostazione del tempo di decelerazione di rampa dal numero di giri massimo allo stato di fermo per il comando OFF3.

Nota: Questo tempo può essere superato quando viene raggiunta la tensione massima del circuito intermedio.

p1136[0...n] OFF3 Tempo di arrotondamento iniziale / GdR OFF3 t_am.in.

SERVO_S110-CAN (Canale rif. est), SERVO_S110-DP (Canale rif. est), SERVO_S110-PN (Canale rif. est)

Modificabile: U, T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 2
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** DDS, p0180	**Schema logico:** 3070
Gruppo Par.: Valori di riferimento	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1

Min	Max	Impostazione di fabbrica
0.000 [s]	30.000 [s]	0.000 [s]

Descrizione: Impostazione del tempo di arrotondamento iniziale per OFF3 nel generatore di rampa esteso.

p1137[0...n] OFF3 Tempo di arrotondamento finale / GdR OFF3 t_am.fine

SERVO_S110-CAN (Canale rif. est), SERVO_S110-DP (Canale rif. est), SERVO_S110-PN (Canale rif. est)

Modificabile: U, T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 2
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** DDS, p0180	**Schema logico:** 3070
Gruppo Par.: Valori di riferimento	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1

Min	Max	Impostazione di fabbrica
0.000 [s]	30.000 [s]	0.000 [s]

Descrizione: Impostazione del tempo di arrotondamento finale per OFF3 nel generatore di rampa esteso.

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

p1140[0...n] BI: Abilitazione generatore di rampa / blocco generatore di rampa / Abilitaz. GdR

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: Unsigned32 / Binary	**Indice dinamico:** CDS, p0170	**Schema logico:** 2501
Gruppo Par.: Valori di riferimento	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
-	-	1

Descrizione: Impostazione della sorgente del segnale per il comando "Abilitazione generatore di rampa/blocco generatore di rampa".

Nel profilo PROFIdrive, questo comando corrisponde alla parola di comando 1 bit 4 (STW1.4).

BI: p1140 = segnale 0

Blocco del generatore di rampa (impostazione dell'uscita del generatore di rampa a zero).

BI: p1140 = segnale 1

Abilitazione del generatore di rampa.

Dipendenza: Vedi anche: p1141, p1142

Cautela: Questo ingresso binettore non è attivo quando è attivata "Priorità di comando dal PC".

Attenzione: Il parametro potrebbe essere protetto per via di p0922 o p2079 e non può essere modificato.

p1141[0...n] BI: Continuazione generat. di rampa / congelamento generat. di rampa / Contin. gen. rampa

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: Unsigned32 / Binary	**Indice dinamico:** CDS, p0170	**Schema logico:** 2501
Gruppo Par.: Valori di riferimento	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
-	-	1

Descrizione: Impostazione della sorgente del segnale per il comando "Continuazione generatore di rampa/congelamento generatore di rampa".

Nel profilo PROFIdrive, questo comando corrisponde alla parola di comando 1 bit 5 (STW1.5).

BI: p1141 = segnale 0

Congelamento del generatore di rampa.

BI: p1141 = segnale 1

Continuazione del generatore di rampa.

Dipendenza: Vedi anche: p1140, p1142

Cautela: Questo ingresso binettore non è attivo quando è attivata "Priorità di comando dal PC".

Attenzione: Il generatore di rampa è attivo indipendentemente dallo stato della sorgente del segnale nei seguenti casi:

- OFF1/OFF3.
- uscita generatore di rampa entro la banda escludibile.
- uscita generatore di rampa sotto la banda escludibile.

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

p1142[0...n] BI: Abilitazione valore di riferim. / blocco valore di riferim. / Abil. val. rif.

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: Unsigned32 / Binary	**Indice dinamico:** CDS, p0170	**Schema logico:** 2501
Gruppo Par.: Valori di riferimento	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
-	-	1

Descrizione: Impostazione della sorgente del segnale per il comando "Abilitazione valore di riferimento/blocco valore di riferimento".

Nel profilo PROFIdrive, questo comando corrisponde alla parola di comando 1 bit 6 (STW1.6).

BI: p1142 = segnale 0

Blocco del valore di riferimento (impostazione dell'ingresso del generatore di rampa a zero).

BI: p1142 = segnale 1

Abilitazione del valore di riferimento.

Dipendenza: Vedi anche: p1140, p1141

Cautela: Questo ingresso binettore non è attivo quando è attivata "Priorità di comando dal PC".

Attenzione: Il parametro potrebbe essere protetto per via di p0922 o p2079 e non può essere modificato.

p1143[0...n] BI: Generatore di rampa, accettare valore impostato / App. val.imp.GdR

SERVO_S110-CAN (Canale rif. est), SERVO_S110-DP (Canale rif. est), SERVO_S110-PN (Canale rif. est)

Modificabile: T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: Unsigned32 / Binary	**Indice dinamico:** CDS, p0170	**Schema logico:** 3060, 3070
Gruppo Par.: Valori di riferimento	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
-	-	0

Descrizione: Impostazione della sorgente del segnale per l'acquisizione del valore impostato nel generatore di rampa.

Dipendenza: La sorgente del segnale per il valore impostato del generatore di rampa viene impostata mediante parametro.

Vedi anche: p1144

Nota: Segnale 0/1:

L'uscita del generatore di rampa viene impostata al valore impostato del generatore di rampa senza ritardo.

Segnale 1:

Il valore impostato del generatore di rampa è attivo.

Segnale 1/0:

Il valore di ingresso del generatore di rampa è attivo. L'uscita del generatore di rampa viene adattata al valore di ingresso tramite il tempo di accelerazione o il tempo di decelerazione.

Segnale 0:

Il valore di ingresso del generatore di rampa è attivo.

p1144[0...n] CI: Generatore di rampa, valore impostato / Val.impostato GdR

SERVO_S110-CAN (Canale rif. est), SERVO_S110-DP (Canale rif. est), SERVO_S110-PN (Canale rif. est)

Modificabile: U, T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: Unsigned32 / FloatingPoint32	**Indice dinamico:** CDS, p0170	**Schema logico:** 3060, 3070
Gruppo Par.: Valori di riferimento	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** p2000	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
-	-	0

Descrizione: Impostazione della sorgente del segnale per il valore impostato nel generatore di rampa.

Dipendenza: La sorgente del segnale per l'acquisizione del valore impostato viene impostata mediante parametro.

Vedi anche: p1143

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

p1145[0...n] Retroazione generatore di rampa, intensità / Intens.retroaz_GdR

SERVO_S110-CAN (Canale rif. est), SERVO_S110-DP (Canale rif. est), SERVO_S110-PN (Canale rif. est)

Modificabile: U, T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** DDS, p0180	**Schema logico:** 3080
Gruppo Par.: Valori di riferimento	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1

Min	Max	Impostazione di fabbrica
0.0	50.0	1.3

Descrizione: Impostazione della retroazione del generatore di rampa.

Il valore di uscita del generatore di rampa viene inseguito sulla base della massima accelerazione possibile dell'azionamento. Il valore di riferimento è lo scostamento all'ingresso del regolatore di numero di giri / velocità, scostamento necessario per garantire un avviamento al limite di coppia / forza del motore.

Raccomand.: p1145 = 0.0:

Questo valore disattiva la retroazione del generatore di rampa.

p1145 = 0.0 ... 1.0:

Questi valori sono generalmente privi di significato. Provocano un avviamento al di sotto del limite di coppia. Minore è il valore impostato, maggiore è la distanza del regolatore dal limite di coppia all'avviamento.

p1145 > 1.0:

Maggiore è il valore, maggiore è lo scostamento ammesso tra il valore di riferimento e il valore attuale del numero di giri.

Attenzione: Con la retroazione del generatore di rampa attivata e un tempo di rampa impostato a un valore troppo basso si possono verificare oscillazioni nell'accelerazione.

Rimedio:

- Disattivare la retroazione del generatore di rampa (p1145 = 0).
- Aumentare il tempo di rampa per l'accelerazione/decelerazione (p1120, p1121).

Nota: Nel funzionamento V/f la retroazione del generatore di rampa non è attiva.

Per SERVO con funzionamento V/f vale:

Il generatore di rampa globale non è attivo, ovvero tempo di accelerazione e decelerazione = 0.

p1148[0...n] Generatore di rampa, tolleranza attiva per acceleraz. e deceler. / GdR Tol HL/RL eff

SERVO_S110-CAN (Canale rif. est), SERVO_S110-DP (Canale rif. est), SERVO_S110-PN (Canale rif. est)

Modificabile: U, T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** DDS, p0180	**Schema logico:** 3060, 3070
Gruppo Par.: Valori di riferimento	**Gruppo delle unità:** 3_1	**Selezione unità:** p0505
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1

Min	Max	Impostazione di fabbrica
0.000 [1/min]	1000.000 [1/min]	19.800 [1/min]

Descrizione: Impostazione del valore di tolleranza per lo stato del generatore di rampa (accelerazione attiva, decelerazione attiva).

Se l'ingresso del generatore di rampa si differenzia dall'uscita soltanto per il valore di tolleranza immesso, i bit di stato "accelerazione attiva" o "decelerazione attiva" non vengono influenzati.

Dipendenza: Vedi anche: r1199

r1149 CO: Accelerazione generatore di rampa / Accelerazione GdR

SERVO_S110-CAN (Canale rif. est), SERVO_S110-DP (Canale rif. est), SERVO_S110-PN (Canale rif. est)

Modificabile: -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 3060, 3070
Gruppo Par.: Valori di riferimento	**Gruppo delle unità:** 39_1	**Selezione unità:** p0505
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** p2007	**Lista esperti:** 1

Min	Max	Impostazione di fabbrica
- [1/s²]	- [1/s²]	- [1/s²]

Descrizione: Visualizzazione dell'accelerazione del generatore di rampa.

Dipendenza: Vedi anche: p1145

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

r1150 CO: Generatore di rampa, val. riferimento numero di giri all'uscita / GdR n_rif usc

SERVO_S110-CAN (Canale rif. est), SERVO_S110-DP (Canale rif. est), SERVO_S110-PN (Canale rif. est)

Modificabile: -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 1550, 3080
Gruppo Par.: Valori di riferimento	**Gruppo delle unità:** 3_1	**Selezione unità:** p0505
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** p2000	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
- [1/min]	- [1/min]	- [1/min]

Descrizione: Visualizzazione del valore di riferimento all'uscita del generatore di rampa.

p1151[0...n] Configurazione generatore di rampa / Configuraz. GdR

SERVO_S110-CAN (Canale rif. est), SERVO_S110-DP (Canale rif. est), SERVO_S110-PN (Canale rif. est)

Modificabile: U, T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 2
Tipo di dati: Unsigned16	**Indice dinamico:** DDS, p0180	**Schema logico:** 3070
Gruppo Par.: Valori di riferimento	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
-	-	0000 bin

Descrizione: Impostazione della configurazione per il generatore di rampa ampliato.

Campo di bit:

Bit	Nome del segnale	Segnale 1	Segnale 0	FP
00	Disattiva arrotondamento nel passaggio per lo zero	Sì	No	3070

Cautela: Per bit 00 = 1:

Se il tempo di accelerazione è maggiore del tempo di decelerazione (p1120 > p1121), si ha un salto di accelerazione nel passaggio per lo zero. Questo può avere conseguenze dannose sulla meccanica.

Nota: Per bit 00 = 1:

In caso di cambio di direzione non avviene alcun arrotondamento prima e dopo il passaggio per lo zero.

p1152 BI: Abilitazione valore di riferimento 2 / Abilit. val. rif.2

SERVO_S110-CAN (Freno esteso), SERVO_S110-DP (Freno esteso), SERVO_S110-PN (Freno esteso)

Modificabile: T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: Unsigned32 / Binary	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 2711, 4015
Gruppo Par.: Comandi	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
-	-	899.15

Descrizione: Impostazione della sorgente del segnale per "Abilitazione valore di riferimento 2".

p1155[0...n] CI: Regolatore di numero di giri, val. riferimento di numero giri 1 / n_reg n_rif 1

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: Unsigned32 / FloatingPoint32	**Indice dinamico:** CDS, p0170	**Schema logico:** 1550, 3080, 5030, 6031
Gruppo Par.: Valori di riferimento	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** p2000	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
-	-	0

Descrizione: Impostazione della sorgente del segnale per il valore di riferimento del numero di giri 1 del regolatore di velocità.

Dipendenza: L'efficienza di questo valore di riferimento dipende, ad es., da STW1.4 e STW1.6.

Vedi anche: r0002, p0840, p0844, p0848, p0852, p0854, r0898, p1140, p1142, p1160, r1170, p1189, p1414, p1417, p1418

Attenzione: Il parametro potrebbe essere protetto per via di p0922 o p2079 e non può essere modificato.

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

p1160[0...n] CI: Regolatore di numero di giri, val. riferimento di numero giri 2 / n_reg n_rif 2

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: Unsigned32 / FloatingPoint32	**Indice dinamico:** CDS, p0170	**Schema logico:** 1550, 3080
Gruppo Par.: Valori di riferimento	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** p2000	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
-	-	0

Descrizione: Impostazione della sorgente del segnale per il valore di riferimento del numero di giri 2 del regolatore di velocità.

Dipendenza: Vedi anche: p1155, r1170

Nota: Con OFF1/OFF3 è attiva la rampa di accelerazione/decelerazione.

Il generatore di rampa viene impostato (SERVO: al valore attuale, VECTOR: al valore di riferimento (r1170)) e arresta l'azionamento in base al tempo di decelerazione (p1121 o p1135). Durante l'arresto tramite il generatore di rampa è attiva la parola di comando STW1.4 (abilitazione del generatore di rampa).

Quando è attivato il modulo funzionale "Regolazione di posizione" (r0108.3 = 1) questo ingresso connettore viene interconnesso di default nel modo seguente:

CI: p1160 = r2562

r1169 CO: Regolatore di numero di giri, val. rif. numero giri 1 e 2 / n_reg val. rif.1/2

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 3080
Gruppo Par.: Valori di riferimento	**Gruppo delle unità:** 3_1	**Selezione unità:** p0505
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** p2000	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
- [1/min]	- [1/min]	- [1/min]

Descrizione: Visualizzazione del valore di riferimento del numero di giri dopo l'addizione del riferimento 1 (p1155) e 2 (p1160).

Dipendenza: Vedi anche: p1155, p1160

Nota: Il valore viene visualizzato correttamente solo con r0899.2 = 1 (Funzionamento abilitato).

r1170 CO: Regolatore di numero di giri, somma valore di riferimento / n_reg somma v.rif.

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 1550, 1590, 1690, 1700, 1750, 3080, 5020, 6030
Gruppo Par.: Valori di riferimento	**Gruppo delle unità:** 3_1	**Selezione unità:** p0505
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** p2000	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
- [1/min]	- [1/min]	- [1/min]

Descrizione: Visualizzazione del valore di riferimento del numero di giri dopo la selezione del generatore di rampa e l'addizione del riferimento 1 (p1155) e 2 (p1160).

Dipendenza: Vedi anche: r1150, p1155, p1160

p1189[0...n] Valore di riferimento di numero di giri, configurazione / Conf. reg n

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: U, T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 2
Tipo di dati: Unsigned16	**Indice dinamico:** DDS, p0180	**Schema logico:** 3080
Gruppo Par.: Valori di riferimento	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
-	-	0011 bin

Descrizione: Impostazione della configurazione per il valore di riferimento del numero di giri.

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

Campo di bit:

Bit	Nome del segnale	Segnale 1	Segnale 0	FP
00	Interpolazione generatore di rampa/regolatore numero giri attiva	Sì	No	3080
01	Interpolazione comando/regolatore velocità attiva	Sì	No	3080

Nota: Per bit 01:

L'interpolatore è attivo solo nei seguenti casi:

- Funzionamento PROFIBUS sincrono al clock con segnali di funzionalità vitale ricevuti dal master (STW2.12 ... STW2.15).

- Il valore di riferimento del numero di giri 1 e/o 2 viene fornito dal regolatore di tecnologia (CI: p1155 = r2294, CI: p1160 = r2294).

p1190 CI: DSC Scostamento di posizione XERR / DSC XERR

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: Unsigned32 / Integer32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 1550
Gruppo Par.: Valori di riferimento	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
-	-	0

Descrizione: Impostazione della sorgente del segnale dello scostamento di posizione XERR con DSC (uscita del regolatore di posizione del PLC sovraordinato).

Dipendenza: Per DSC deve essere attivato il funzionamento con sincronismo di clock.

Il fattore di amplificazione del regolatore di posizione (KPC), lo scostamento di posizione (XERR) e il valore di riferimento della velocità (N_SOLL_B) devono essere contenuti nel telegramma del valore di riferimento.

Nel telegramma del valore attuale è necessario che sia contenuta almeno l'interfaccia encoder (Gx_XIST1).

Il valore attuale di posizione impiegato per il regolatore di posizione interno è selezionabile mediante p1192.

Vedi anche: p1191, p1192

Attenzione: Il parametro potrebbe essere protetto per via di p0922 o p2079 e non può essere modificato.

Questo parametro può essere interconnesso solo su una sorgente del segnale con il tipo di dati Integer32.

Nota: DSC: Dynamic Servo Control

p1191 CI: DSC Guadagno del regolatore di posizione KPC / DSC KPC

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: Unsigned32 / FloatingPoint32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 1550
Gruppo Par.: Valori di riferimento	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
-	-	0

Descrizione: Impostazione della sorgente del segnale per il guadagno del regolatore di posizione KPC per DSC.

Dipendenza: Per DSC deve essere attivato il funzionamento con sincronismo di clock.

Vedi anche: p1190

Attenzione: Il parametro potrebbe essere protetto per via di p0922 o p2079 e non può essere modificato.

Nota: DSC: Dynamic Servo Control

p1192[0...n] DSC Selez. encoder / DSC Selez. encoder

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: U, T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: Integer16	**Indice dinamico:** DDS, p0180	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: Valori di riferimento	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
1	3	1

Descrizione: Impostazione del numero dell'encoder impiegato per DSC.

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

Valore:
1: Encoder 1 (encoder motore)
2: Encoder 2
3: Riservato

Nota: DSC: Dynamic Servo Control
Il valore 1 corrisponde all'encoder 1 (encoder motore), il set di dati dell'encoder è assegnato tramite p0187.
Il valore 2 corrisponde all'encoder 2, il set di dati dell'encoder è assegnato tramite p0188.

p1193[0...n] DSC Fattore di adattamento dell'encoder / DSC Fatt.adat.enc.

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: U, T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** DDS, p0180	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: Valori di riferimento	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
0.000	1000000.000	1.000

Descrizione: Impostazioni del fattore di adattamento dell'encoder impiegando encoder 2 o 3 per DSC.
Il fattore rappresenta il rapporto della differenza del numero di tacche tra l'encoder motore e l'encoder selezionato, in presenza di uguale percorso coperto.
Il fattore considera ad es. i rapporti di riduzione, le differenze dei numeri di incrementi.

Dipendenza: Vedi anche: p1192

Nota: DSC: Dynamic Servo Control
Esempio:
Encoder 1: Encoder motore con 2048 incrementi/giro, vite a sfere con passo di 10 mm/giro
Encoder 2: Scala lineare con suddivisione del reticolo 20 µm come sistema di misura diretto
p1193 = numero degli incrementi encoder 1 per rotazione del motore / numero degli incrementi encoder 2 per rotazione del motore
p1193 = 2048 / (10 mm / 20 µm) = 4.096

r1197 Valore di riferimento fisso del numero di giri, numero attuale / n_rif_Nr fisso att

SERVO_S110-CAN (Canale rif. est), SERVO_S110-DP (Canale rif. est), SERVO_S110-PN (Canale rif. est)

Modificabile: -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: Unsigned32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 3010
Gruppo Par.: Valori di riferimento	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
-	-	-

Descrizione: Visualizzazione del numero del valore di riferimento fisso di numero di giri / velocità selezionato.

Dipendenza: Vedi anche: p1020, p1021, p1022, p1023

Nota: Se non è selezionato alcun valore di riferimento fisso del numero di giri (p1020 ... p1023 = 0, r1197 = 0), r1024 = 0 (valore di riferimento = 0).

r1198.0...15 CO/BO: Parola di comando, canale del valore di riferimento / Can.v.rif.par.com

SERVO_S110-CAN (Canale rif. est), SERVO_S110-DP (Canale rif. est), SERVO_S110-PN (Canale rif. est)

Modificabile: -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: Unsigned16	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 1530, 2505
Gruppo Par.: Valori di riferimento	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
-	-	-

Descrizione: Visualizzazione della parola di comando per il canale del valore di riferimento.

Campo di bit:

Bit	Nome del segnale	Segnale 1	Segnale 0	FP
00	V rif fisso bit 0	Sì	No	3010
01	V rif fisso bit 1	Sì	No	3010
02	V rif fisso bit 2	Sì	No	3010
03	V rif fisso bit 3	Sì	No	3010

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

05	Interdizione direzione negativa	Sì	No	3040
06	Interdizione direzione positiva	Sì	No	3040
11	Inversione del valore di riferimento	Sì	No	3040
13	Potenziometro motore più alto	Sì	No	3020
14	Potenziometro motore più basso	Sì	No	3020
15	Bypassare avvio generatore di rampa	Sì	No	3060, 3070

r1199.0...6 CO/BO: Generatore di rampa, parola di stato / ZSW gener. rampa

SERVO_S110-CAN (Canale rif. est), SERVO_S110-DP (Canale rif. est), SERVO_S110-PN (Canale rif. est)

Modificabile: - **Calcolato:** - **Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: Unsigned16 **Indice dinamico:** - **Schema logico:** 1550, 3080, 8010
Gruppo Par.: Valori di riferimento **Gruppo delle unità:** - **Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: - **Normalizzazione:** - **Lista esperti:** 1

Min	Max	Impostazione di fabbrica
-	-	-

Descrizione: Visualizzazione della parola di stato per il generatore di rampa (GdR).

Campo di bit:

Bit	Nome del segnale	Segnale 1	Segnale 0	FP
00	Accelerazione attiva	Sì	No	-
01	Decelerazione attiva	Sì	No	-
02	Generatore rampa attivo	Sì	No	-
03	Generatore rampa impostato	Sì	No	-
04	Generatore rampa arrestato	Sì	No	-
05	Generatore di rampa, retroazione attiva	Sì	No	-
06	Limitazione massima attiva	Sì	No	-

Nota: Per bit 02:
Il bit è un'operazione logica OR fra il bit 00 e il bit 01.

p1206[0...9] Impostazione del numero di anomalia senza reinserzione automat. / Nr. anom. senza RA

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: U, T **Calcolato:** - **Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: Unsigned16 **Indice dinamico:** - **Schema logico:** -
Gruppo Par.: Funzioni **Gruppo delle unità:** - **Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: - **Normalizzazione:** - **Lista esperti:** 1

Min	Max	Impostazione di fabbrica
0	65535	0

Descrizione: Selezione delle anomalie al verificarsi delle quali non deve intervenire la reinserzione automatica.
Dipendenza: L'impostazione è attiva solo con p1210 = 6, 16.
Vedi anche: p1210

p1208[0...1] BI: Modifica RA alimentazione / Modifica RA

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: U, T **Calcolato:** - **Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: Unsigned32 / Binary **Indice dinamico:** - **Schema logico:** -
Gruppo Par.: Funzioni **Gruppo delle unità:** - **Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: - **Normalizzazione:** - **Lista esperti:** 1

Min	Max	Impostazione di fabbrica
-	-	0

Descrizione: Impostazione della sorgente del segnale per la modifica della modalità di reinserzione automatica (RA).
Interconnessioni tra la modalità di reinserzione automatica e alimentazione:
Con la seguente interconnessione la modalità di reinserzione automatica nella modalità p1210 = 6 può reagire a disturbi dell'alimentazione:
BI: p1208[0] = r2139.3
Con la seguente interconnessione la modalità di reinserzione automatica nella modalità p1210 = 4 può reagire a un'interruzione di rete dell'alimentazione:
BI: p1208[1] = r0863.2

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

Indice: [0] = Anomalia alimentazione
[1] = Interruzione di rete alimentazione

Dipendenza: Vedi anche: r0863, r2139

p1210 Modalità reinserzione automatica / Modo RA

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: U, T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 2
Tipo di dati: Integer16	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: Funzioni	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
0	16	0

Descrizione: Impostazione della modalità di reinserzione automatica (RA).

Valore:
0: Blocco reinserzione automatica
1: Tacitazione di tutte le anomalie senza reinserzione
4: Reinserz. dopo mancanza rete senza altri tentativi di avviamento
6: Reinserzione dopo anomalia con ulteriori tentativi di avviamento
14: Reinserzione dopo interr. rete dopo tacitazione manuale
16: Reinserzione dopo anomalia dopo tacitazione manuale

Dipendenza: Il riavvio automatico richiede un comando ON attivo (ad es. tramite ingresso digitale). Se con p1210 > 1 non sono presenti comandi ON attivi, il riavvio automatico viene interrotto.

Se si utilizza un Operator Panel (AOP) in modalità LOCAL, l'inserzione automatica non avviene.

Con p1210 = 14, 16 si presuppone una tacitazione manuale per la reinserzione automatica.

Vedi anche: p0840, p0857

Vedi anche: F30003

Pericolo: Quando è attivata la funzione di reinserzione automatica (p1210 > 1) l'azionamento viene inserito quando è presente il comando ON (vedere p0840) e accelera non appena gli eventuali messaggi d'errore possono essere tacitati. Ciò avviene anche dopo il ritorno della rete o l'avvio della Control Unit, se ritorna la tensione del circuito intermedio o la risposta di conferma dell'alimentatore di rete (vedere p0864). Questo processo di inserzione automatico si può interrompere solo togliendo il comando ON.

Cautela: Una modifica viene applicata solo nello stato "Inizializzazione" (r1214.0) e "Attesa allarme" (r1214.1). In presenza di errori non è quindi possibile modificare il parametro.

Con p1210 > 1 il motore viene avviato automaticamente.

Nota: Per p1210 = 1:

Le anomalie presenti vengono tacitate automaticamente. Se compaiono nuovamente delle anomalie dopo la tacitazione, anche queste vengono di nuovo tacitate automaticamente. p1211 non ha alcuna influenza sul numero di tentativi di tacitazione.

Per p1210 = 4:

La reinserzione automatica avviene solo se si verifica l'anomalia F30003 sul Motor Module oppure se è presente un segnale 1 sull'ingresso binettore p1208[1]. Eventuali altre anomalie in corso vengono ugualmente tacitate e, se l'esito è positivo, il tentativo di avviamento prosegue. Un'interruzione dell'alimentazione a 24 V della Control Unit viene interpretato come interruzione di rete.

Per p1210 = 6:

La reinserzione automatica avviene se si verifica un'anomalia qualsiasi oppure se è presente un segnale 1 sull'ingresso binettore p1208[0].

Per p1210 = 14:

come per p1210 = 4. Le anomalie presenti, tuttavia, devono essere tacitate manualmente.

Per p1210 = 16:

come per p1210 = 6. Le anomalie presenti, tuttavia, devono essere tacitate manualmente.

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

p1211 Reinserzione automatica, tentativi di avviamento / Tent. avvio RA

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: U, T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: Unsigned16	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: Funzioni	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
0	10	3

Descrizione: Impostazione dei tentativi di avviamento della reinserzione automatica per p1210 = 4, 6.

Dipendenza: Vedi anche: p1210, r1214

Vedi anche: F07320

Cautela: Una modifica viene applicata solo nello stato "Inizializzazione" (r1214.0) e "Attesa allarme" (r1214.1).

Attenzione: Dopo che si verifica l'anomalia F07320 è necessario ritirare il comando di inserzione e tacitare tutte le anomalie in modo da riattivare la reinserzione automatica.

Dopo un'interruzione di rete completa (blackout), il contatore di avviamento inizia, al ritorno della tensione di rete, al valore presente prima dell'interruzione e decrementa subito questo valore nel tentativo di riavviamento di un valore 1. Se subito prima dell'interruzione di rete viene ancora iniziato un tentativo di tacitazione mediante la reinserzione automatica, ad es. se dopo l'interruzione la CU resta attiva per un periodo di tempo superiore al valore di p1212 / 2, il contatore di avviamento viene decrementato già una volta. In questo caso il contatore di avviamento viene decrementato del valore 2.

Nota: Un tentativo di avvio comincia non appena si verifica un'anomalia. Il riavviamento termina quando la macchina è stata rimagnetizzata (r0056.4 = 1) ed è trascorso un ulteriore tempo di attesa di 1 s.

Finché è presente un'anomalia, viene generato un comando di tacitazione in intervalli di tempo p1212 / 2. A tacitazione avvenuta si ha il decremento del contatore di avviamento. Se poi si verifica un'altra anomalia prima che termini il riavvio, il processo di tacitazione ricomincia da capo.

Una volta esaurito il numero di tentativi di avviamento parametrizzati dopo che si sono verificate diverse anomalie, viene emessa l'anomalia F07320. Dopo un tentativo di avviamento riuscito, ovvero se non si è verificato alcun errore fino alla fine del tempo di rimagnetizzazione, il contatore di avviamento viene reimpostato al valore del parametro dopo 1 s. È nuovamente disponibile il numero parametrizzato di tentativi di avviamento per il verificarsi di una nuova anomalia.

Viene sempre eseguito almeno un tentativo di avviamento.

Dopo l'interruzione di rete si ha subito la tacitazione e al ritorno della tensione rete si ha la reinserzione. Se tra la tacitazione riuscita dell'anomalia di rete e il ritorno della tensione di rete si verifica un'altra anomalia, la sua tacitazione provoca ugualmente il decremento del contatore di avviamento.

p1212 Reinserzione automatica, tempo di attesa tentativo avviamento / RA t_attesa avvio

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: U, T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: Funzioni	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
0.1 [s]	1000.0 [s]	1.0 [s]

Descrizione: Impostazione del tempo di attesa fino alla reinserzione .

Dipendenza: L'impostazione di questo parametro è attiva con p1210 = 4, 6.

Con p1210 = 1 vale: solo tacitazione automatica delle anomalie nella metà del tempo di attesa, nessuna reinserzione automatica.

Vedi anche: p1210, r1214

Cautela: Una modifica viene applicata solo nello stato "Inizializzazione" (r1214.0) e "Attesa allarme" (r1214.1).

Nota: La tacitazione automatica delle anomalie avviene sempre dopo che è trascorso metà del tempo di attesa e il tempo di attesa completo.

Se la causa dell'anomalia non viene eliminata nella prima metà del tempo di attesa, la tacitazione non è più possibile nel tempo di attesa.

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

p1213[0...1] Reinserzione automatica, tempo di sorveglianza / RA t_sorveglianza

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: U, T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: Funzioni	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
0.0 [s]	10000.0 [s]	0.0 [s]

Descrizione: Impostazione del tempo di sorveglianza della modalità di reinserzione automatica (RA).

Indice: [0] = Per il riavviamento
[1] = Per resettare il contatore di avviamento

Dipendenza: Vedi anche: p1210, r1214

Cautela: Una modifica viene applicata solo nello stato "Inizializzazione" (r1214.0) e "Attesa allarme" (r1214.1).

Attenzione: Dopo che si verifica l'anomalia F07320 è necessario ritirare il comando di inserzione e tacitare tutte le anomalie in modo da riattivare la reinserzione automatica.

Nota: Indice 0:

Il tempo di sorveglianza inizia con il rilevamento delle anomalie. Se le tacitazioni automatiche non avvengono correttamente, il tempo di sorveglianza prosegue. Se l'azionamento non si è riavviato correttamente dopo che è trascorso il tempo di sorveglianza (il riavviamento al volo e la rimagnetizzazione devono essere conclusi: r0056.4 = 1), viene segnalato l'errore F07320.

Con p1213 = 0 viene disattivata la sorveglianza. Se p1213 viene impostato ad un valore inferiore alla somma di p1212, del tempo di rimagnetizzazione p0346 e del tempo di attesa supplementare, l'anomalia F07320 viene generata ad ogni processo di reinserzione . Se con p1210 = 1 il tempo in p1213 viene impostato ad un valore inferiore a p1212, l'anomalia F07320 viene generata ad ogni processo di reinserzione.

Il tempo di sorveglianza deve essere prolungato se le anomalie che si verificano non possono essere subito tacitate (ad es. in caso di anomalie permanenti).

Con p1210 = 14, 16 la tacitazione manuale degli errori presenti deve avvenire entro il termine di tempo specificato in p1213 indice 0. In caso contrario, alla scadenza del tempo impostato viene generata l'anomalia F07320.

Indice 1:

Il contatore di avviamento (vedere r1214) viene riportato al valore iniziale p1211 solo una volta trascorso il tempo indicato in p1213 indice 1 dopo una reinserzione riuscita. Il tempo di attesa non ha effetto in caso di tacitazione dell'errore senza una reinserzione automatica (p1210 = 1). Se si verifica un'interruzione di corrente (blackout), il tempo di attesa decorre solo dopo il ritorno della rete e l'avviamento della Control Unit. Il contatore di avviamento viene impostato a p1211 quando si è verificato l'errore F07320; il comando di inserzione viene annullato e l'errore tacitato.

Il contatore di avviamento viene automaticamente aggiornato se si modifica il valore iniziale p1211 o la modalità p1210.

r1214.0...15 CO/BO: Stato reinserzione automatica / Stato RA

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: Unsigned16	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: Funzioni	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
-	-	-

Descrizione: Visualizzazione dello stato per la reinserzione automatica (RA).

Campo di bit:

Bit	Nome del segnale	Segnale 1	Segnale 0	FP
00	Inizializzazione	Sì	No	-
01	Attesa allarme	Sì	No	-
02	Riavvio attivo	Sì	No	-
03	Impostazione comando di tacitazione	Sì	No	-
04	Tacitaz.allarmi	Sì	No	-
05	Reinserzione	Sì	No	-
06	Tempo di attesa attivato dopo inserzione automatica	Sì	No	-
07	Anomalia	Sì	No	-
10	Anomalia attiva	Sì	No	-

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

12	Cont.avviam. bit 0	On	Off	-
13	Cont.avviam. bit 1	On	Off	-
14	Cont.avviam. bit 2	On	Off	-
15	Cont.avviam. bit 3	On	Off	-

Nota: Per bit 00:

Stato della visualizzazione dell'inizializzazione unica dopo POWER ON.

Per bit 01:

Stato in cui la reinserzione automatica è in attesa di anomalie (stato di base).

Per bit 02:

Segnalazione generale che è stata rilevata un'anomalia e che è stato iniziato il riavvio o la tacitazione.

Per bit 03:

Visualizzazione del comando di tacitazione nello stato "Tacitazione allarmi" (bit 4 = 1). Con bit 5 = 1 o bit 6 = 1 il comando di tacitazione viene visualizzato in permanenza.

Per bit 04:

Stato in cui vengono visualizzate le anomalie presenti. Lo stato viene abbandonato dopo che è riuscita la tacitazione. Il passaggio allo stato successivo avviene solo quando, dopo un comando di tacitazione (bit 3 = 1), perviene la risposta che non vi sono più anomalie presenti.

Per bit 05:

Stato in cui l'azionamento viene inserito automaticamente (solo per p1210 = 4, 6).

Per bit 06:

Stato in cui dopo l'inserzione il sistema attende la fine del tentativo di avviamento (fine della rimagnetizzazione).

Con p1210 = 1 questo segnale viene impostato direttamente dopo la tacitazione riuscita delle anomalie.

Per bit 07:

Stato che viene assunto quando si verifica un'anomalia nella reinserzione automatica. Questo viene resettato solo dopo la tacitazione dell'anomalia e l'annullamento del comando di inserzione.

Per bit 10:

Quando è attiva la reinserzione automatica viene visualizzato r1214 bit 7, altrimenti viene visualizzata l'anomalia in corso r2139 bit 3.

Per bit 12 ... 15:

Stato corrente del contatore di avviamento (codifica binaria).

p1215 Freno di stazionamento motore, configurazione / Configuraz.freno

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN	**Modificabile:** T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 2
	Tipo di dati: Integer16	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 2701, 2707, 2711
	Gruppo Par.: Funzioni	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
	Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
	Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
	0	3	0

Descrizione: Impostazione della configurazione del freno di stazionamento motore.

Valore:
0: Nessun freno di stazionamento motore presente
1: Freno di stazionamento motore come controllo sequenziale
2: Freno di stazionamento motore sempre aperto
3: Freno staz. mot. come contr. seq., colleg. tramite BICO

Dipendenza: Vedi anche: p1216, p1217, p1226, p1227, p1228, p1278

Cautela: Con l'impostazione p1215 = 0 il freno eventualmente presente resta chiuso. Ciò provoca la distruzione del freno in caso di movimento del motore.

Attenzione: Se è stato impostato p1215 = 1 o p1215 = 3, la cancellazione impulsi provoca la chiusura del freno anche quando il motore gira ancora. La cancellazione impulsi può essere provocata dal segnale 0 su p0844, p0845 o p0852 o da un errore con reazione OFF2. Per non provocare questa azione (ad es. nel riavviamento al volo), è possibile mantenere aperto il freno tramite un segnale 1 su p0855.

Nota: Se all'avviamento la configurazione è impostata su "Nessun freno di stazionamento motore presente", viene eseguita un'identificazione automatica del freno di stazionamento motore. Se viene rilevato un freno di stazionamento motore, la configurazione viene impostata a "Freno di stazionamento motore come controllo sequenziale".

Se si impiega un freno di stazionamento integrato nel motore, non si deve impostare p1215 = 3.

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

Se si impiega un freno di stazionamento esterno del motore, occorre impostare p1215 = 3 e interconnettere r0899.12 come segnale di controllo.

Se è attivo il modulo funzionale "Controllo di frenatura esteso" (r0108.14 = 1), occorre interconnettere r1229.1 come segnale di controllo.

Il parametro può essere impostato a zero solo con blocco impulsi attivo.

La parametrizzazione "Nessun freno di stazionamento motore presente" e "Comando di frenatura sicuro" abilitato (p1215 = 0, p9602 = 1, p9802 = 1) con freno di stazionamento presente non è possibile.

La parametrizzazione "Freno di stazionamento motore come controllo sequenziale, collegamento tramite BICO" e "Comando di frenatura sicuro" abilitato (p1215 = 3, p9602 = 1, p9802 = 1) non è logica.

p1216 Freno di stazionamento motore, tempo di apertura / t_apertura freno

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: U, T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 2
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 2701, 2711
Gruppo Par.: Funzioni	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
0 [ms]	10000 [ms]	100 [ms]

Descrizione: Impostazione del tempo di apertura del freno di stazionamento motore.

Durante questo tempo, dopo il comando del freno di stazionamento (apertura), il valore di riferimento di numero di giri/velocità rimane zero. Successivamente viene abilitato il valore di riferimento di numero di giri/velocità.

Raccomand.: Il tempo dovrebbe essere impostato ad un valore maggiore del tempo effettivo di apertura del freno di stazionamento. In questo modo l'azionamento non accelera a freno chiuso.

Dipendenza: Vedi anche: p1215, p1217

p1217 Tempo di chiusura freno di stazionamento motore / t_chiusura freno

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: U, T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 2
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 2701, 2711
Gruppo Par.: Funzioni	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
0 [ms]	10000 [ms]	100 [ms]

Descrizione: Impostazione del tempo di chiusura del freno di stazionamento motore.

Durante questo tempo, l'azionamento rimane ancora in regolazione dopo OFF1 o OFF3 e dopo il comando del freno di stazionamento (chiusura) con valore di riferimento del numero di giri/velocità uguale a zero. Al termine di questo tempo vengono cancellati gli impulsi.

Raccomand.: Il tempo dovrebbe essere impostato ad un valore maggiore del tempo effettivo di chiusura del freno di stazionamento. In questo modo gli impulsi vengono cancellati solo a freno chiuso.

Dipendenza: Vedi anche: p1215, p1216

Attenzione: Se il tempo di chiusura impostato è troppo basso rispetto al reale tempo di chiusura del freno, il carico può cadere.

Nel caso lo stesso venga impostato troppo alto rispetto al reale tempo di chiusura del freno, la regolazione lavorerebbe in opposizione al freno riducendone di conseguenza la durata.

p1218[0...1] BI: Aprire freno di stazionamento motore / Apertura freno

SERVO_S110-CAN (Freno esteso), SERVO_S110-DP (Freno esteso), SERVO_S110-PN (Freno esteso)

Modificabile: T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 2
Tipo di dati: Unsigned32 / Binary	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 2707
Gruppo Par.: Funzioni	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
-	-	1

Descrizione: Impostazione della sorgente del segnale per l'apertura condizionata del freno di stazionamento motore.

Dipendenza: Vedi anche: p1215

Nota: [0]: segnale apertura freno, combinazione logica AND ingresso 1

[1]: segnale apertura freno, combinazione logica AND ingresso 2

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

p1219[0...3] BI: Chiudere immediatamente freno di stazionamento motore / Chiusura freno

SERVO_S110-CAN (Freno esteso), SERVO_S110-DP (Freno esteso), SERVO_S110-PN (Freno esteso)

Modificabile: T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 2
Tipo di dati: Unsigned32 / Binary	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 2707
Gruppo Par.: Funzioni	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1

Min	Max	Impostazione di fabbrica
-	-	[0] 0 [1] 0 [2] 0 [3] 1229.9

Descrizione: Impostazione della sorgente del segnale per la chiusura incondizionata (immediata) del freno di stazionamento motore.

Dipendenza: Vedi anche: p1215, p1275

Nota: [0]: segnale chiusura immediata freno, inversione tramite p1275.0
[1]: segnale chiusura immediata freno, inversione tramite p1275.1
[2]: segnale chiusura immediata freno
[3]: segnale chiusura immediata freno, vedere impostazione di fabbrica
Questi quattro segnali formano una combinazione logica OR.

p1220 CI: Aprire freno di stazionamento motore, soglia sorgente segnale / Soglia apert_freno

SERVO_S110-CAN (Freno esteso), SERVO_S110-DP (Freno esteso), SERVO_S110-PN (Freno esteso)

Modificabile: T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 2
Tipo di dati: Unsigned32 / FloatingPoint32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 2707
Gruppo Par.: Funzioni	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** PERCENT	**Lista esperti:** 1

Min	Max	Impostazione di fabbrica
-	-	1

Descrizione: Impostazione della sorgente del segnale per il comando "Apertura freno".

Dipendenza: Vedi anche: p1215, p1221, r1229, p1277

p1221 Aprire freno di stazionamento motore, soglia / Soglia apert_freno

SERVO_S110-CAN (Freno esteso), SERVO_S110-DP (Freno esteso), SERVO_S110-PN (Freno esteso)

Modificabile: U, T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 2
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 2707
Gruppo Par.: Funzioni	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1

Min	Max	Impostazione di fabbrica
0.00 [%]	200.00 [%]	0.00 [%]

Descrizione: Impostazione del valore di soglia per il comando "Apertura freno".

Dipendenza: Vedi anche: p1220, r1229, p1277

p1222 BI: Freno di stazionamento motore, conferma freno chiuso / Risp. freno chiuso

SERVO_S110-CAN (Freno esteso), SERVO_S110-DP (Freno esteso), SERVO_S110-PN (Freno esteso)

Modificabile: T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 2
Tipo di dati: Unsigned32 / Binary	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 2711
Gruppo Par.: Funzioni	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1

Min	Max	Impostazione di fabbrica
-	-	0

Descrizione: Impostazione della sorgente del segnale per la risposta di conferma "Freno chiuso".

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

In caso di freni di stazionamento motore con risposta, il segnale "Freno chiuso" può essere attivato tramite p1275.5 = 1.

Dipendenza: Vedi anche: p1223, p1275

Nota: Segnale 1: Freno chiuso.

Nel caso di freni con 1 segnale di risposta, il segnale invertito viene collegato all'ingresso BICO per la seconda risposta di conferma (p1223).

Se r1229.5 = 1, OFF1/OFF3 viene soppresso per impedire un'accelerazione dell'azionamento da un carico in trazione, mentre OFF2 resta attivo.

p1223 BI: Freno di stazionamento motore, conferma freno aperto / Risp. freno aperto

SERVO_S110-CAN (Freno esteso), SERVO_S110-DP (Freno esteso), SERVO_S110-PN (Freno esteso)

Modificabile: T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 2
Tipo di dati: Unsigned32 / Binary	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 2711
Gruppo Par.: Funzioni	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1

Min	Max	Impostazione di fabbrica
-	-	1

Descrizione: Impostazione della sorgente del segnale per la risposta di conferma "Freno aperto".

In caso di freni di stazionamento motore con risposta di conferma, il segnale "Freno aperto" può essere attivato tramite p1275.5 = 1.

Dipendenza: Vedi anche: p1222, p1275

Nota: Segnale 1: Freno aperto.

Nel caso di freni con 1 segnale di risposta, il segnale invertito viene collegato all'ingresso BICO per la seconda risposta di conferma (p1222).

p1224[0...3] BI: Chiudere freno di stazionamento motore in stato di fermo / Chius.freno fermo

SERVO_S110-CAN (Freno esteso), SERVO_S110-DP (Freno esteso), SERVO_S110-PN (Freno esteso)

Modificabile: T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 2
Tipo di dati: Unsigned32 / Binary	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 2704
Gruppo Par.: Funzioni	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1

Min	Max	Impostazione di fabbrica
-	-	0

Descrizione: Impostazione della sorgente del segnale per la chiusura del freno in caso di inattività.

Dipendenza: Vedi anche: p1275

Nota: [0]: segnale chiusura freno in caso di inattività, inversione tramite p1275.2

[1]: segnale chiusura freno in caso di inattività, inversione tramite p1275.3

[2]: segnale chiusura freno in caso di inattività

[3]: segnale chiusura freno in caso di inattività

Questi quattro segnali formano una combinazione logica OR.

p1225 CI: Riconoscimento di fermo, valore di soglia / Soglia fermo

SERVO_S110-CAN (Freno esteso), SERVO_S110-DP (Freno esteso), SERVO_S110-PN (Freno esteso)

Modificabile: T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 2
Tipo di dati: Unsigned32 / FloatingPoint32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 2704
Gruppo Par.: Funzioni	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** p2000	**Lista esperti:** 1

Min	Max	Impostazione di fabbrica
-	-	63[0]

Descrizione: Impostazione della sorgente del segnale "Valore di soglia" per il riconoscimento di fermo.

Dipendenza: Vedi anche: p1226, p1228, r1229

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

p1226[0...n] Riconoscimento di fermo, soglia di numero di giri / n_fermo soglia_n

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: U, T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 2
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** DDS, p0180	**Schema logico:** 2701, 2704
Gruppo Par.: Funzioni	**Gruppo delle unità:** 3_1	**Selezione unità:** p0505
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
0.00 [1/min]	210000.00 [1/min]	20.00 [1/min]

Descrizione: Impostazione della soglia del numero di giri per il riconoscimento di fermo.

Agisce sulla sorveglianza del valore attuale e del valore di riferimento.

Durante la frenatura con OFF1 o OFF3, quando si scende al di sotto di questa soglia viene rilevato lo stato di fermo.

Con comando di frenatura attivato vale quanto segue:

Scendendo al di sotto della soglia, viene avviato il comando di frenatura e si attende il tempo di chiusura in p1217. Successivamente vengono cancellati gli impulsi.

Con comando di frenatura non attivato vale quanto segue:

Scendendo al di sotto della soglia, gli impulsi vengono cancellati e l'azionamento rallenta fino a fermarsi.

Dipendenza: Vedi anche: p1215, p1216, p1217, p1227

Attenzione: Per motivi di compatibilità con le versioni firmware precedenti un valore di parametro zero negli indici da 1 a 31 viene sovrascritto all'avvio della Control Unit con il valore di parametro nell'indice 0.

Nota: Lo stato di fermo viene riconosciuto nei seguenti casi:

- Il valore attuale del numero di giri scende al di sotto della soglia del numero di giri impostata in p1226 e il tempo avviato successivamente in p1228 è scaduto.

- Il valore di riferimento del numero di giri scende al di sotto della soglia del numero di giri impostata in p1226 e il tempo avviato successivamente in p1227 è scaduto.

Nel rilevamento del valore attuale si verifica un disturbo di misura. Per questo motivo, se la soglia del numero di giri è troppo bassa, lo stato di fermo non può essere rilevato.

p1227 Riconoscimento di inattività, tempo di fermo / Sorv_t n_fermo

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: U, T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 2
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 2701, 2704
Gruppo Par.: Funzioni	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
0.000 [s]	300.000 [s]	4.000 [s]

Descrizione: Impostazione del tempo di sorveglianza per il riconoscimento di fermo.

Nella frenatura con OFF1 o OFF3, dopo che è trascorso questo tempo viene riconosciuto il fermo quando si scende sotto il numero di giri di riferimento p1226 (vedere anche p1145).

Successivamente viene avviato il comando di frenatura, si attende il tempo di chiusura in p1217 e infine vengono cancellati gli impulsi.

Dipendenza: Vedi anche: p1215, p1216, p1217, p1226

Attenzione: Con p1145 > 0.0 (retroazione del generatore di rampa) il valore non diventa uguale a zero a seconda del valore impostato. Questo può provocare il superamento del tempo di sorveglianza impostato in p1227. Se il motore è azionato, in questo caso non si ha alcuna cancellazione degli impulsi.

Nota: Lo stato di fermo viene riconosciuto nei seguenti casi:

- Il valore attuale del numero di giri scende al di sotto della soglia del numero di giri impostata in p1226 e il tempo avviato successivamente in p1228 è scaduto.

- Il valore di riferimento del numero di giri scende al di sotto della soglia del numero di giri impostata in p1226 e il tempo avviato successivamente in p1227 è scaduto.

Con p1227 = 300.000 s:

La sorveglianza è disattivata.

Con p1227 = 0.000 s:

Con OFF1 o OFF3 e tempo di decelerazione = 0, gli impulsi vengono cancellati immediatamente e il motore si ferma per inerzia.

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

p1228 Ritardo di soppressione degli impulsi / t_rit canc. imp.

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: U, T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 2
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 2701, 2704
Gruppo Par.: Funzioni	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
0.000 [s]	299.000 [s]	0.000 [s]

Descrizione: Impostazione del tempo di ritardo per la cancellazione impulsi.

Dopo OFF1 o OFF3 e il riconoscimento di fermo, una volta trascorso il tempo di ritardo vengono cancellati gli impulsi.

Dipendenza: Vedi anche: p1226, p1227

Attenzione: Con il freno di stazionamento motore attivato, la cancellazione degli impulsi viene eseguita solo se è trascorso questo tempo di ritardo (p1228) e anche il tempo di chiusura del freno (p1217).

Nota: Lo stato di fermo viene riconosciuto nei seguenti casi:

- Il valore attuale del numero di giri scende al di sotto della soglia del numero di giri impostata in p1226 e il tempo avviato successivamente in p1228 è scaduto.

- Il valore di riferimento del numero di giri scende al di sotto della soglia del numero di giri impostata in p1226 e il tempo avviato successivamente in p1227 è scaduto.

r1229.1...11 CO/BO: Freno di stazionamento motore, parola di stato / ZSW freno

SERVO_S110-CAN (Freno esteso), SERVO_S110-DP (Freno esteso), SERVO_S110-PN (Freno esteso)

Modificabile: -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 2
Tipo di dati: Unsigned32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: Funzioni	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
-	-	-

Descrizione: Visualizzazione della parola di stato per il freno di stazionamento motore.

Campo di bit:

Bit	Nome del segnale	Segnale 1	Segnale 0	FP
01	Comando apertura freno (segnale continuo)	Sì	No	2711
03	Abilitazione impulsi controllo di frenatura esteso	Sì	No	2711
04	Il freno non si apre	Sì	No	2711
05	Il freno non si chiude	Sì	No	2711
06	Soglia di frenatura superata	Sì	No	2707
07	Valore di soglia di frenatura superato in negativo	Sì	No	2704
08	Tempo di sorveglianza freno scaduto	Sì	No	2704
09	Manca richiesta abilitazione impulsi/n_reg bloccato	Sì	No	2707
10	Risultato combinazione logica OR del freno	Sì	No	2707
11	Risultato combinazione logica AND del freno	Sì	No	2707

p1230[0...n] BI: Attivazione cortocircuito dell'indotto / frenatura in DC / Att. ASC/DCBRK

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: U, T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 1
Tipo di dati: Unsigned32 / Binary	**Indice dinamico:** CDS, p0170	**Schema logico:** 7014, 7016, 7017
Gruppo Par.: Funzioni	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
-	-	0

Descrizione: Impostazione della sorgente del segnale per l'attivazione del cortocircuito dell'indotto o della frenatura in DC.

Dipendenza: Vedi anche: p1231, p1232, p1233, p1234, p1235, p1236, p1237, r1238, r1239, p1345, p1346

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

Nota: Segnale 1: cortocircuito dell'indotto / frenatura in DC attivato.
Segnale 0: cortocircuito dell'indotto / frenatura in DC disattivato.

p1231[0...n] Configurazione cortocircuito dell'indotto / frenatura in DC / Conf. ASC/DCBRK

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN	**Modificabile:** U, T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 1
	Tipo di dati: Integer16	**Indice dinamico:** MDS, p0130	**Schema logico:** 7014, 7016, 7017
	Gruppo Par.: Funzioni	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
	Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
	Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
	0	14	0

Descrizione: Impostazione dell'attivazione dei diversi tipi di cortocircuito dell'indotto / frenatura in DC.

Valore:
0: Nessuna funzione
1: Cortocircuito dell'indotto esterno con conferma contattore
2: Cortocircuito dell'indotto esterno senza conferma contattore
4: Frenatura in DC
5: Frenatura in corrente continua con OFF1/OFF3
14: Frenatura in DC sotto il numero di giri iniziale

Dipendenza: Vedi anche: p0300, p1230, p1232, p1233, p1234, p1235, p1236, p1237, r1238, r1239, p1345, p1346

Pericolo: Con p1231 = 1, 2:
- Possono essere utilizzati solo motori resistenti a cortocircuito oppure devono essere usate resistenze adeguate oppure devono essere utilizzate resistenze adeguate per il cortocircuito del motore.

Nota: Con p1231 = 1, 2:
il cortocircuito dell'indotto esterno può essere impostato soltanto con i motori sincroni (p0300). In questo caso occorre prima interconnettere il bit di comando BO: r1239.0 per l'attivazione del contattore esterno (ad es. su un'uscita digitale).
Il cortocircuito dell'indotto esterno non può essere impostato come reazione all'anomalia. e può essere attivato tramite l'ingresso binettore p1230. Inoltre viene sempre attivato dalla cancellazione impulsi.
Per p1231 = 4:
La funzione viene attivata non appena è soddisfatto il criterio di attivazione.
- La funzione può essere disattivata tramite OFF2.
a) Per i motori sincroni (p0300 = 2xx, 4xx) la funzione non è supportata.
b) Per i motori asincroni (p0300 = 1xx) viene attivata la frenatura in DC.
Criterio di attivazione (uno dei seguenti criteri è soddisfatto):
- Ingresso binettore p1230 = segnale 1 (attivazione frenatura in DC).
- L'azionamento non è nello stato "S4: Pronto" o in S5x (vedere schema logico 2610).
- Manca l'abilitazione impulsi interna (r0046.19 = 0).
Per p1231 = 5:
La frenatura in corrente continua si può impostare solo nei motori asincroni.
Con un comando OFF1 o OFF3 attivo, la frenatura in corrente continua viene attivata. L'ingresso binettore p1230 non è attivo. Se il numero di giri dell'azionamento si trova ancora al di sopra del valore di soglia impostato in p1234, prima viene decrementato il numero di giri fino al valore di soglia, quindi viene eseguita la smagnetizzazione (vedere p0347) ed infine avviene la commutazione alla frenatura in corrente continua per la durata p1233. Successivamente avviene la disinserzione. Se il numero di giri dell'azionamento in caso di OFF1/OFF3 si trova al di sotto di p1234, avviene subito la smagnetizzazione, quindi il passaggio alla frenatura in corrente continua. Un annullamento anticipato del comando OFF1 provoca il passaggio al funzionamento normale.
La frenatura in corrente continua tramite reazione all'anomalia resta possibile.
Per p1231 = 14:
La frenatura in corrente continua si può impostare solo nei motori asincroni.
La frenatura in corrente continua viene attivata se durante il funzionamento si presenta un segnale 1 all'ingresso binettore p1230 e il numero di giri attuale è inferiore a quello iniziale p1234 (l'azionamento deve aver precedentemente funzionato al di sopra di p1234 più isteresi). Dopo la smagnetizzazione (vedere p0347) viene impressa la corrente di frenatura p1232 per il tempo impostato in p1233 e quindi si ritorna al funzionamento normale. Durante il funzionamento di frenatura, il comando di frenatura in corrente continua può essere revocato. Se si supera la durata impostata in p1233, la frenatura in corrente continua viene bloccata e avviene la commutazione al funzionamento normale.

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

Con OFF1 e OFF3 la frenatura in corrente continua viene effettuata solo se sull'ingresso binettore p1230 è presente il segnale 1.

La frenatura in corrente continua tramite reazione all'anomalia resta possibile.

Per p1231 = 4, 5, 14:

Il valore può essere modificato solo in valori diversi da 4 o 14, se p0491 è diverso da 4 e p2101 diverso da 6 (cortocircuito dell'indotto/frenatura in corrente continua non impostati).

Nota:

ASC: Armature Short-Circuit (cortocircuito dell'indotto)

DCBRK: DC Brake (frenatura in DC)

p1232[0...n] Frenatura in DC, corrente di frenatura / Corr.fren.DCBRK

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: U, T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 1
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** MDS, p0130	**Schema logico:** 7017
Gruppo Par.: Funzioni	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: PEM, REL, FEM	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
0.00 [Aeff]	10000.00 [Aeff]	0.00 [Aeff]

Descrizione: Impostazione della corrente di frenatura per la frenatura a corrente continua.

Dipendenza: Vedi anche: p1230, p1231, p1233, p1234, r1239, p1345, p1346

Nota: Una variazione della corrente di frenatura diventa attiva alla successiva inserzione della frenatura in corrente continua.

Il valore per p1232 viene preimpostato come valore effettivo nel sistema trifase. Il valore della corrente di frenatura è identico a una corrente di uscita della stessa intensità a frequenza zero (vedere anche r0067, r0068, p0640). La corrente di frenatura viene limitata internamente a r0067.

p1233[0...n] Frenatura in DC, durata / Durata DCBRK

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: U, T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 1
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** MDS, p0130	**Schema logico:** 7017
Gruppo Par.: Funzioni	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: PEM, REL, FEM	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
0.0 [s]	3600.0 [s]	1.0 [s]

Descrizione: Impostazione della durata per la frenatura in corrente continua (come reazione all'anomalia).

Dipendenza: Vedi anche: p1230, p1231, p1232, p1234, r1239

Nota: La durata impostata è attiva anche come reazione all'anomalia per la parametrizzazione della frenatura in corrente continua.

Se è presente un encoder di velocità, la frenatura in corrente continua si conclude appena il valore di arresto dell'azionamento scende al di sotto della soglia (p1226).

p1234[0...n] Frenatura in DC, numero di giri di avvio / n avvio DCBRK

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: U, T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 1
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** MDS, p0130	**Schema logico:** 7017
Gruppo Par.: Funzioni	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: PEM, REL, FEM	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
0.00 [1/min]	210000.00 [1/min]	210000.00 [1/min]

Descrizione: Impostazione del numero di giri di avvio per la frenatura in DC.

Se il numero di giri attuale è inferiore a questa soglia, la frenatura in DC viene attivata.

Dipendenza: Vedi anche: p1230, p1231, p1232, p1233, r1239

Cautela: Se nel funzionamento regolato con encoder si verifica un errore dell'encoder, l'azionamento non può più essere frenato in modo regolato fino al numero di giri iniziale p1234. In questo caso la frenatura in corrente continua viene attivata immediatamente e dopo la smagnetizzazione imprime la corrente di frenatura p1232 per la durata di frenatura p1233. La corrente di frenatura e la relativa durata devono in questo caso essere sufficienti per poter frenare l'azionamento fino allo stato di fermo.

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

Durante il funzionamento con encoder questo numero di giri non deve essere impostato su un valore troppo esiguo affinché il movimento pendolare causato da flusso residuo / ritenzione del motore non provochi nuovamente la disattivazione della frenatura in DC.

p1235[0...n] BI: Conferma contattore cortocircuito dell'indotto esterno / Conf. ASC est.

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 1
Tipo di dati: Unsigned32 / Binary	**Indice dinamico:** CDS, p0170	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: Funzioni	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
-	-	0

Descrizione: Impostazione della sorgente del segnale per la risposta del contattore in caso di cortocircuito esterno.

Dipendenza: Vedi anche: p1230, p1231, p1236, p1237, r1239

Attenzione: Affinché l'abilitazione degli impulsi non avvenga con il contattore chiuso, all'apertura del contattore la risposta dello stesso deve avere un ritardo adeguato.

Nota: Segnale 1: Il contattore è chiuso.

Segnale 0: Il contattore è aperto.

p1236[0...n] Tempo sorveglianza conferma contattore cortocirc. indotto est. / T_sorv ASC est

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: U, T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 1
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** MDS, p0130	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: Funzioni	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
0 [ms]	1000 [ms]	200 [ms]

Descrizione: Impostazione del tempo di sorveglianza della conferma in caso di interconnessione del cortocircuito dell'indotto esterna.

Se la risposta del contattore è stata parametrizzata (p1235), il rispettivo segnale di conferma (r1239.1) dopo l'apertura o la chiusura del contattore deve essere compreso in questo tempo di sorveglianza.

Dipendenza: Vedi anche: p1230, p1231, p1235, p1237, r1239

Vedi anche: A07904, F07905

p1237[0...n] Tempo di attesa cortocircuito dell'indotto esterno all'apertura / T_attesa ASC est

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: U, T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 1
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** MDS, p0130	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: Funzioni	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
0 [ms]	1000 [ms]	200 [ms]

Descrizione: Impostazione del tempo di attesa all'apertura del contattore dell'interconnessione del cortocircuito dell'indotto esterna.

Se non è impostata alcuna conferma del contattore (p1235), deve trascorrere questo tempo prima che vengano emessi gli impulsi.

Dipendenza: Vedi anche: p1230, p1231, p1235, p1236, r1239

Attenzione: La durata del tempo di attesa deve essere sufficiente affinché i contatti dei contattori siano aperti prima che vengano emessi gli impulsi. Il tempo di attesa deve essere superiore al tempo di reazione dei contattori. Un tempo di attesa troppo corto può causare danni al Motor Module.

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

r1238 CO: Stato cortocircuito dell'indotto esterno / EASC stato

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 1
Tipo di dati: Integer16	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 2610
Gruppo Par.: Funzioni	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: ASM	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
0	6	-

Descrizione: Visualizzazione dello stato per il cortocircuito dell'indotto esterno.

Valore:
0: Disattivato
1: Pronto
2: Attivo
3: Attivo - conferma "Chiuso" OK
4: Attivo - conferma "Chiuso" mancante
5: Richiesta di rimozione del cortocircuito dell'indotto
6: Attivo - conferma "Aperto" mancante

Dipendenza: Vedi anche: p1230, p1231, p1235, p1236, p1237, r1239

Vedi anche: A07904, F07905

Nota: Criterio di attivazione (uno dei seguenti criteri è soddisfatto):

- Il segnale su BI: p1230 (attivazione cortocircuito dell'indotto) è 0.
- L'azionamento non è nello stato "S4: Pronto" o in S5x (vedere schema logico 2610).
- Manca l'abilitazione impulsi interna (r0046.19 = 0).

Stato "Disattivato" (r1238 = 0):

- Il cortocircuito dell'indotto esterno può essere selezionato con p1231=1.

Stato "Pronto" (r1238 = 1):

- Appena il criterio di attivazione è soddisfatto, si passa allo stato "Attivo" (r1238 = 2).

Stati "Attivo" (r1238 = 2), "Attivo - conferma "Chiuso" OK" (r1238 = 3), "Attivo - conferma "Chiuso" mancante" (r1238 = 4):

- Il segnale di controllo per la chiusura del contattore r1239.0 viene impostato a "1" (Chiuso), gli impulsi vengono cancellati.
- Se non è collegata alcuna conferma contattore (BI: p1235 = segnale 0), si passa immediatamente allo stato 3.
- Se è collegata una conferma contattore, si passa allo stato 3 quando il segnale di conferma su BI:p1235 passa a "1" (Chiuso) entro il tempo di sorveglianza (p1236).
- Altrimenti si passa allo stato 4.

Stato "Richiesta di rimozione del cortocircuito dell'indotto" (r1238 = 5):

- Il criterio di attivazione non è più soddisfatto. Si tenta di rimuovere nuovamente il cortocircuito dell'indotto.
- Il segnale di controllo per la chiusura del contattore r1239.0 viene impostato a "0" (Aperto) e gli impulsi restano cancellati.
- Se non è collegata alcuna conferma contattore (BI: p1235 = segnale 0), si attende il tempo di attesa (p1237) fino al passaggio allo stato 1.
- Se è collegata una conferma contattore, si attende finché il segnale di conferma su BI: p1235 non passa a "0" (Aperto) prima di passare allo stato 1. Se questo non accade entro il tempo di sorveglianza (p1236), si passa allo stato 6.

Stato "Attivo conferma "Aperto" mancante" (r1238 = 6):

- Questo stato di errore può essere abbandonato deselezionando il cortocircuito dell'indotto esterno (p1231=0).

r1239.0...13 CO/BO: Cortocircuito dell'indotto / parola di stato frenatura in DC / ZSW ASC/DCBRK

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 1
Tipo di dati: Unsigned32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: Funzioni	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
-	-	-

Descrizione: Visualizzazione della parola di stato per il cortocircuito dell'indotto.

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

Campo di bit:

Bit	Nome del segnale	Segnale 1	Segnale 0	FP
00	Cortocircuito dell'indotto esterno	Attivo	Inattivo	-
01	Conferma contattore cortocircuito dell'indotto esterno	Chiuso	Aperto	-
02	Cortocircuito indotto esterno pronto	Sì	No	-
03	Cortocircuito dell'indotto esterno con conferma contattore	Sì	No	-
04	Cortocircuito dell'indotto interno	Attivo	Inattivo	-
05	Cortocircuito dell'indotto interno, conferma parte di potenza	Attivo	Inattivo	-
06	Cortocircuito indotto interno pronto	Sì	No	-
08	Frenatura in DC attiva	Sì	No	7017
10	Frenatura in DC pronta	Sì	No	7017
11	Cortocircuito indotto / frenatura in DC selezionato	Sì	No	-
12	Frenatura in corrente continua, selezione bloccata internamente	Sì	No	-
13	Frenatura in corrente continua con OFF1/OFF3	Sì	No	-

Dipendenza: Vedi anche: p1230, p1231, p1232, p1233, p1234, p1235, p1236, p1237

Nota: Cortocircuito dell'indotto esterno (bit 0 ... 3):

Per bit 00:

tramite questo segnale il motore viene messo in cortocircuito tramite una commutazione del contattore esterno. A tal fine questo BO: p1239.0 deve essere interconnesso, ad esempio, a un'uscita digitale.

Per bit 01:

questo segnale indica lo stato del contattore per l'attivazione del cortocircuito dell'indotto. A tal fine questo BI: p1235 deve essere interconnesso con un ingresso digitale.

Per bit 02:

l'interconnessione del cortocircuito dell'indotto esterna è pronta e viene attivata appena è soddisfatto il criterio di attivazione.

Per bit 03:

1: È stata parametrizzata una conferma in BI: p1235 dal contattore esterno.

Protezione di tensione interna / cortocircuito interno dell'indotto (bit 4 ... 6):

Per bit 04:

a) La protezione di tensione interna (p1231 = 3) è stata selezionata e il Motor Module non supporta la protezione di tensione interna autonoma (r0192.10 = 0).

La Control Unit impartisce il comando al Motor Module di cortocircuitare il motore tramite i semiconduttori.

b) La protezione di tensione interna (p1231 = 3) è stata selezionata e il Motor Module supporta la protezione di tensione interna autonoma (r0192.10 = 1).

Il Motor Module decide autonomamente se il cortocircuito dell'indotto viene attivato. In questo caso vale: r1239.4 = r1239.5.

c) Il cortocircuito interno dell'indotto (p1231 = 4) è stato selezionato.

La Control Unit impartisce il comando al Motor Module di cortocircuitare il motore tramite i semiconduttori.

Per bit 05:

Il Motor Module segnala che il motore è cortocircuitato tramite i semiconduttori del Motor Module stesso.

Per bit 06:

a) La protezione di tensione interna (p1231 = 3) è stata selezionata e il Motor Module non supporta la protezione di tensione interna autonoma (r0192.10 = 0).

La protezione di tensione interna è pronta e viene attivata appena è soddisfatto il criterio di attivazione.

b) La protezione di tensione interna (p1231 = 3) è stata selezionata e il Motor Module supporta la protezione di tensione interna autonoma (r0192.10 = 1).

La protezione di tensione interna è pronta e il Motor Module determina autonomamente in base alla tensione del circuito intermedio se attivare il cortocircuito. In questo caso la protezione permane anche se il collegamento DRIVE-CLiQ tra Control Unit e Motor Module è stato interrotto. Se la tensione del circuito intermedio supera 800 V, il cortocircuito viene attivato. Se la tensione del circuito intermedio supera 450 V, il cortocircuito viene nuovamente rimosso.

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

c) Il cortocircuito interno dell'indotto (p1231 = 4) è stato selezionato.

Il cortocircuito interno dell'indotto è pronto e viene attivato appena è soddisfatto il criterio di attivazione.

Criterio di attivazione (uno dei seguenti criteri è soddisfatto):

- Il segnale su BI: p1230 (attivazione cortocircuito dell'indotto) è 1.
- L'azionamento non è nello stato "S4: Pronto" o in S5x (vedere schema logico 2610).
- Manca l'abilitazione impulsi interna (r0046.19 = 0).

Per bit 12, 13:

Attivo solo con p1231 = 14.

p1240[0...n] Configurazione regolatore Vdc o sorveglianza Vdc / Conf. reg_Vdc

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN	**Modificabile:** U, T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
	Tipo di dati: Integer16	**Indice dinamico:** DDS, p0180	**Schema logico:** 3082, 5650
	Gruppo Par.: Funzioni	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
	Non con tipo mot.: REL	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
	Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
	0	9	0

Descrizione: Impostazione della configurazione del regolatore o della sorveglianza della tensione del circuito intermedio (Vdc).

Valore:

0: Blocco regolat.Vdc
1: Regolatore Vdc_max abilitato
2: Regolatore Vdc_min abilitato (bufferizzazione cinetica)
3: Regolatore Vdc_min e regolatore Vdc_max abilitati
4: Attiva sorveglianza Vdc_max
5: Attiva sorveglianza Vdc_min
6: Attiva sorveglianza Vdc_min e sorveglianza Vdc_max
7: Regolatore Vdc_max senza accelerazione abilitato
8: Regolatore Vdc_max senza freni abilitato
9: Regolatore Vdc_min e Vdc_max senza freni/accelerazione abilitati

Dipendenza: Vedi anche: p1244, p1248, p1250, p1532

Attenzione: Durante alcune fasi della misura in rotazione (p1960 = 1), il regolatore Vdc_min e/o Vdc_max viene disinserito.

Nota: p1240 = 1, 3:

Quando viene raggiunta la soglia superiore di tensione del circuito intermedio (p1244):

- Il regolatore Vdc_max limita l'energia di ritorno per mantenere la tensione del circuito intermedio al di sotto del valore massimo durante la frenatura.
- In caso di ritorno di altri azionamenti nel circuito intermedio, il regolatore Vdc_max provoca un'accelerazione del motore.

p1240 = 2, 3:

Quando viene raggiunta la soglia inferiore di tensione del circuito intermedio (p1248):

- Il regolatore Vdc_min limita l'energia prelevata dal circuito intermedio per mantenere la tensione del circuito intermedio al di sopra del valore minimo durante l'accelerazione.
- Frenatura del motore per utilizzarne l'energia cinetica per la bufferizzazione del circuito intermedio.

p1240 = 4, 5, 6:

Quando viene raggiunta la soglia in p1244 o p1248, la sorveglianza della tensione del circuito intermedio genera un'anomalia con una reazione, riducendo così le conseguenze negative sulla tensione del circuito intermedio.

p1240 = 7, 9:

Come per p1240 = 1, 3. Tuttavia l'accelerazione del motore viene evitata dal recupero di energia di altri azionamenti. Il limite di coppia inferiore attivo non può diventare superiore all'offset del limite di coppia (p1532).

p1240 = 8, 9:

Come per p1240 = 2, 3. Tuttavia la frenatura del motore viene evitata dalla diminuzione della tensione del circuito intermedio. Il limite di coppia superiore attivo non può diventare inferiore all'offset del limite di coppia (p1532).

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

p1244[0...n] Tensione del circuito intermedio, soglia superiore / Vdc soglia sup.

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: U, T	**Calcolato:** CALC_MOD_CON	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** DDS, p0180	**Schema logico:** 5650
Gruppo Par.: Funzioni	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: REL	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
165 [V]	1200 [V]	750 [V]

Descrizione: Impostazione della soglia superiore per la tensione di circuito intermedio.

Questa soglia viene impiegata con p1240 = 1, 3, 7, 9 come valore di riferimento limite per il regolatore Vdc_max.

Con p1240 = 4, 6, in presenza di tensioni di circuito intermedio, al di sopra di questa soglia viene emesso un relativo messaggio di errore.

Dipendenza: Vedi anche: p1240, p1248, p1250

Nota: Con p1244 < 1.07 * "tensione del circuito intermedio parametrizzata", l'immissione dei valori viene rifiutata.

Con p0204.0 = 1 vale quanto segue:

"tensione del circuito intermedio parametrizzata" = p0210

Con p0204.0 = 0 vale quanto segue:

"tensione del circuito intermedio parametrizzata" = p0210 * 1.4142

p1248[0...n] Tensione del circuito intermedio, soglia inferiore / Vdc soglia inf.

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: U, T	**Calcolato:** CALC_MOD_CON	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** DDS, p0180	**Schema logico:** 5650
Gruppo Par.: Funzioni	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: REL	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
100 [V]	1000 [V]	450 [V]

Descrizione: Impostazione della soglia minima per la tensione del circuito intermedio.

Questa soglia viene impiegata con p1240 = 2, 3, 8, 9 come valore di riferimento limite per il regolatore Vdc_min.

Con p1240 = 5, 6, in presenza di tensioni di circuito intermedio, al di sotto di questa soglia viene emesso un relativo messaggio di errore.

Dipendenza: Vedi anche: p1240, p1244, p1250

Nota: Con p1248 > 0.93 * "tensione del circuito intermedio parametrizzata", l'immissione dei valori viene rifiutata.

Con p0204.0 = 1 vale quanto segue:

"tensione del circuito intermedio parametrizzata" = p0210

Con p0204.0 = 0 vale quanto segue:

"tensione del circuito intermedio parametrizzata" = p0210 * 1.4142

p1250[0...n] Regolatore Vdc, guadagno proporzionale / Comp. reg Vdc

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: U, T	**Calcolato:** CALC_MOD_CON	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** DDS, p0180	**Schema logico:** 5650
Gruppo Par.: Funzioni	**Gruppo delle unità:** 19_1	**Selezione unità:** p0505
Non con tipo mot.: REL	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
0.00 [A/V]	10.00 [A/V]	1.00 [A/V]

Descrizione: Impostazione del guadagno proporzionale per il regolatore della tensione del circuito intermedio (regolatore Vdc_min, regolatore Vdc_max).

Dipendenza: Vedi anche: p1240, p1244, p1248

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

p1275 Freno di stazionamento motore, parola di comando / Freno par. com.

SERVO_S110-CAN (Freno esteso), SERVO_S110-DP (Freno esteso), SERVO_S110-PN (Freno esteso)

Modificabile: U, T | **Calcolato:** - | **Livello di accesso:** 2
Tipo di dati: Unsigned32 | **Indice dinamico:** - | **Schema logico:** -
Gruppo Par.: Funzioni | **Gruppo delle unità:** - | **Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: - | **Normalizzazione:** - | **Lista esperti:** 1

Min	Max	Impostazione di fabbrica
-	-	0000 0000 bin

Descrizione: Impostazione della parola di comando per il freno di stazionamento motore.

Campo di bit:

Bit	Nome del segnale	Segnale 1	Segnale 0	FP
00	Inversione BI: 1219[0]	Sì	No	2707
01	Inversione BI: 1219[1]	Sì	No	2707
02	Inversione BI: 1224[0]	Sì	No	2704
03	Inversione BI: 1224[1]	Sì	No	2704
05	Freno con conferma	Sì	No	2711

p1276 Freno di stazionamento motore, esclusione riconoscimento fermo / Esc ric fermo fre.

SERVO_S110-CAN (Freno esteso), SERVO_S110-DP (Freno esteso), SERVO_S110-PN (Freno esteso)

Modificabile: U, T | **Calcolato:** - | **Livello di accesso:** 2
Tipo di dati: FloatingPoint32 | **Indice dinamico:** - | **Schema logico:** 2704
Gruppo Par.: Funzioni | **Gruppo delle unità:** - | **Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: - | **Normalizzazione:** - | **Lista esperti:** 1

Min	Max	Impostazione di fabbrica
0.000 [s]	300.000 [s]	300.000 [s]

Descrizione: Impostazione del tempo di ritardo per la chiusura del freno in caso di inattività.
Una volta trascorso questo tempo, se è presente il segnale di chiusura freno in caso di inattività o in presenza di OFF1/OFF3, il freno viene chiuso e gli impulsi vengono cancellati.
Con p1276 = 300.000 s si disattiva il temporizzatore, ovvero l'uscita del temporizzatore è sempre zero.

p1277 Freno di stazionamento motore, superato ritardo soglia fren. / Super. soglia rit.

SERVO_S110-CAN (Freno esteso), SERVO_S110-DP (Freno esteso), SERVO_S110-PN (Freno esteso)

Modificabile: U, T | **Calcolato:** - | **Livello di accesso:** 2
Tipo di dati: FloatingPoint32 | **Indice dinamico:** - | **Schema logico:** 2707
Gruppo Par.: Funzioni | **Gruppo delle unità:** - | **Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: - | **Normalizzazione:** - | **Lista esperti:** 1

Min	Max	Impostazione di fabbrica
0.000 [s]	300.000 [s]	0.000 [s]

Descrizione: Impostazione del tempo di ritardo per il segnale "Soglia di frenatura superata" (BO: r1229.6).

Dipendenza: Vedi anche: p1220, p1221, r1229

p1278 Comando di frenatura, analisi diagnostica / Freno, diagnostica

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: U, T | **Calcolato:** - | **Livello di accesso:** 2
Tipo di dati: Integer16 | **Indice dinamico:** - | **Schema logico:** -
Gruppo Par.: Funzioni | **Gruppo delle unità:** - | **Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: - | **Normalizzazione:** - | **Lista esperti:** 1

Min	Max	Impostazione di fabbrica
0	1	0

Descrizione: Impostazione del tipo di comando di frenatura (con o senza analisi diagnostica).
Esempio di comando di frenatura con analisi diagnostica:
- Comando di frenatura Motor Module Booksize
- Safe Brake Relay per AC Drive

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

Esempio di comando di frenatura senza analisi diagnostica:

- Brake Relay per AC Drive

Valore:
0: Comando di frenatura con analisi diagnostica
1: Comando di frenatura senza analisi diagnostica

Nota: Se all'avviamento la configurazione del freno di stazionamento motore (p1215) è impostata su "Nessun freno di stazionamento motore presente", viene eseguita un'identificazione automatica del freno di stazionamento motore. Se viene rilevato un comando di frenatura senza analisi diagnostica (ad es. Brake Relay per AC Drive), il parametro viene impostato su "Comando di frenatura senza analisi diagnostica".

La parametrizzazione "Comando di frenatura senza analisi diagnostica" e "Comando di frenatura sicuro abilitato" (p1278 = 1, p9602 = 1, p9802 = 1) non è consentita.

p1279[0...3] BI: Freno di stazionamento motore, combinazione logica OR/AND / Freno OR AND

SERVO_S110-CAN (Freno esteso), SERVO_S110-DP (Freno esteso), SERVO_S110-PN (Freno esteso)

Modificabile: T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 2
Tipo di dati: Unsigned32 / Binary	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 2707
Gruppo Par.: Funzioni	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
-	-	0

Descrizione: Impostazione delle sorgenti dei segnali per la combinazione logica OR/AND.

Dipendenza: Vedi anche: r1229

Nota:
[0]: combinazione logica OR ingresso 1 --> il risultato viene visualizzato in r1229.10.
[1]: combinazione logica OR ingresso 2 --> il risultato viene visualizzato in r1229.10.
[2]: Combinazione logica AND ingresso 1 --> il risultato viene visualizzato in r1229.11.
[3]: Combinazione logica AND ingresso 2 --> il risultato viene visualizzato in r1229.11.

p1300[0...n] Modalità operativa di controllo/regolazione / Modo op. ctrl/reg.

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: C2(1), T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 2
Tipo di dati: Integer16	**Indice dinamico:** DDS, p0180	**Schema logico:** 1590, 1690, 5060, 6300
Gruppo Par.: Controllo V/f	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
20	23	21

Descrizione: Impostazione del tipo di controllo o regolazione di un azionamento.

Valore:
20: Regolazione del numero di giri (senza encoder)
21: Regolazione del numero di giri (con encoder)
23: Regolazione della coppia (con encoder)

Dipendenza: Senza l'immissione di un tipo di encoder (p0400) non è possibile selezionare alcuna regolazione del numero di giri o della coppia (con encoder).

Vedi anche: p0108, r0108, p0300, p0311, p0400, p1501

Attenzione: Le condizioni marginali per il funzionamento senza encoder si possono trovare nella seguente documentazione:

SINAMICS S120 Manuale di guida alle funzioni, Funzioni di azionamento

Nota: Solo in caso di selezione della regolazione del numero di giri (p1300 = 20, 21) è possibile commutare alla regolazione di coppia durante il funzionamento (p1501). Con la commutazione l'impostazione di p1300 non cambia. In questo caso in r1407 bit 2 e bit 3 viene visualizzato lo stato attuale.

In caso di funzionamento senza encoder (p1404 = 0 o p1300 = 20) vale:

- La condizione seguente deve essere soddisfatta: p1800 >= n / (2 * p0115[0]), n = 1, 2, ...
- Se i motori hanno potenza ridotta (< 300 W) si consiglia di impostare n >= 2.

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

p1317[0...n] Attivazione controllo V/f / Attiv. V/f

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: Integer16	**Indice dinamico:** DDS, p0180	**Schema logico:** 1590, 5730
Gruppo Par.: -	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
0	1	0

Descrizione: Impostazione per l'attivazione del controllo V/f con curva caratteristica lineare.

Valore:
0: Disattivato (p1300 attivo)
1: Attivato

Dipendenza: Vedi anche: p1318, p1319, p1326, p1327

Nota: A partire dalla versione firmware 4.3 vale:

Con l'attivazione del controllo V/f viene automaticamente attivato lo smorzamento della risonanza. Per preservare la diagnostica dall'influsso dei valori attuali, è necessario che lo smorzamento della risonanza sia disinserito (p1338 = 0).

Inoltre, con il controllo V/f attivato agiscono le seguenti funzioni:

- Regolatore Vdc (p1240, p1244, p1248, p1250).

- La rampa di accelerazione viene limitata dal limite M, P e I impostato (p0326, p0341, p0342, p0640, p1520, p1521, p1530, p1531, p1498).

- Il generatore di rampa viene arrestato se il valore attuale di corrente eccede il limite di corrente impostato in p0640.

p1318[0...n] Controllo V/f, tempo di accelerazione/decelerazione / Accel./decel. Vf t

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: U, T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** DDS, p0180	**Schema logico:** 5300
Gruppo Par.: Controllo V/f	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
0.000 [s]	999999.000 [s]	10.000 [s]

Descrizione: Impostazione del tempo di accelerazione e decelerazione per il controllo V/f.

Il generatore di rampa richiede questo tempo per raggiungere, partendo da zero, il numero di giri massimo (p1082).

Dipendenza: Vedi anche: p1317, p1319, p1326, p1327

Nota: Questa rampa serve come protezione contro l'inversione ed è indipendente dal generatore di rampa eventualmente presente.

p1319[0...n] Controllo V/f, tensione a frequenza zero / Vf V con f=0 Hz

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: U, T	**Calcolato:** CALC_MOD_REG	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** DDS, p0180	**Schema logico:** 5300
Gruppo Par.: Controllo V/f	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
0.0 [Veff]	50.0 [Veff]	0.0 [Veff]

Descrizione: La curva caratteristica lineare per il controllo V/f viene specificata con 0 Hz / p1319 e p1326 / p1327.

Questo parametro specifica la tensione con frequenza = 0 Hz.

Dipendenza: Il controllo V/f viene attivato tramite p1317 = 1.

Vedi anche: p1317, p1326, p1327

Nota: Tra i punti 0 Hz / p1319 e p1326 / p1327 viene eseguita un'interpolazione lineare.

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

p1326[0...n] Controllo V/f, curva caratteristica, frequenza / Caratterist. Vf f4

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: U, T	**Calcolato:** CALC_MOD_REG	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** DDS, p0180	**Schema logico:** 5300
Gruppo Par.: Controllo V/f	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
0.00 [Hz]	10000.00 [Hz]	0.00 [Hz]

Descrizione: La curva caratteristica lineare per il controllo V/f viene specificata con 0 Hz / p1319 e p1326 / p1327.
Questo parametro imposta la frequenza del quarto punto della curva caratteristica.

Dipendenza: Il controllo V/f viene attivato tramite p1317 = 1.
Vedi anche: p1317, p1319, p1327

Nota: Tra i punti 0 Hz / p1319 e p1326 / p1327 viene eseguita un'interpolazione lineare.

p1327[0...n] Controllo V/f, curva caratteristica, tensione / Caratterist. Vf U4

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: U, T	**Calcolato:** CALC_MOD_REG	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** DDS, p0180	**Schema logico:** 5300
Gruppo Par.: Controllo V/f	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
0.0 [Veff]	10000.0 [Veff]	0.0 [Veff]

Descrizione: La curva caratteristica lineare per il controllo V/f viene specificata con 0 Hz / p1319 e p1326 / p1327.
Questo parametro imposta la tensione del quarto punto della curva caratteristica.

Dipendenza: Il controllo V/f viene attivato tramite p1317 = 1.
Vedi anche: p1317, p1319, p1326

Nota: Tra i punti 0 Hz / p1319 e p1326 / p1327 viene eseguita un'interpolazione lineare.

p1338[0...n] Funzionamento V/f, smorzamento della risonanza, guadagno / FunzVf smorz.ris g

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: U, T	**Calcolato:** CALC_MOD_CON	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** DDS, p0180	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: Controllo V/f	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
0.00	100.00	1.00

Descrizione: Impostazione del guadagno per lo smorzamento della risonanza nel controllo V/f.
Con lo smorzamento della risonanza si attenuano, nel funzionamento V/f, le vibrazioni che nei motori asincroni compaiono spesso a determinati regimi e nei motori sincroni già anche alle basse velocità.

Dipendenza: Vedi anche: p1317, p1339, p1349

Nota: Lo smorzamento della risonanza agisce nei seguenti intervalli di frequenza:
- Attivo: 3.1 Hz ... p1349
- Generazione (lineare): 3.1 ... 4.77 Hz
- Disattivazione (lineare): 0.95 * p1349 ... p1349

Con valore = 1, in corrispondenza di un'ampiezza di oscillazione della corrente nominale, nei motori asincroni viene attivata la frequenza di scorrimento nominale, mentre nei motori sincroni viene impostata una frequenza di 10 Hz.

p1339[0...n] Funzionamento V/f, smorzamento risonanza, costante tempo filtro / Smorz.T res.Vf

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: U, T	**Calcolato:** CALC_MOD_CON	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** DDS, p0180	**Schema logico:** 5300
Gruppo Par.: Controllo V/f	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
1.00 [ms]	1000.00 [ms]	20.00 [ms]

Descrizione: Impostazione della costante del tempo di filtro per lo smorzamento della risonanza nel controllo V/f.

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

Dipendenza: Vedi anche: p1317, p1338, p1349

Nota: La costante del tempo di filtro deve essere maggiore del periodo di oscillazione della vibrazione da smorzare.

p1345[0...n] Frenatura in DC, guadagno proporzionale / DCBRK Kp

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: U, T	**Calcolato:** CALC_MOD_CON	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** DDS, p0180	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: Controllo V/f	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
0.000	100000.000	0.000

Descrizione: Impostazione del guadagno proporzionale per la frenatura in corrente continua (p1230, p1231).

Dipendenza: Vedi anche: p1346

Nota: Per la frenatura in corrente continua l'adattamento del regolatore di corrente non ha effetto.

p1346[0...n] Tempo dell'azione integratrice frenatura in corrente continua / DCBRK Tn

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: U, T	**Calcolato:** CALC_MOD_CON	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** DDS, p0180	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: Controllo V/f	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
0.000 [ms]	50.000 [ms]	0.030 [ms]

Descrizione: Impostazione del tempo dell'azione integratrice per la frenatura in corrente continua (p1230, p1231).

Dipendenza: Vedi anche: p1345

Nota: Per p1346 = 0 vale:
Il tempo dell'azione integratrice della frenatura in corrente continua è disattivato.

p1349[0...n] Funzionam. V/f, smorzamento della risonanza, frequenza massima / Vf smor.ris. f_max

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: U, T	**Calcolato:** CALC_MOD_ALL	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** DDS, p0180	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: Controllo V/f	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
0.00 [Hz]	3000.00 [Hz]	3000.00 [Hz]

Descrizione: Impostazione della frequenza di uscita massima per lo smorzamento della risonanza nel funzionamento V/f.
Al di sopra di questa frequenza di uscita lo smorzamento della risonanza non è attivo.

Dipendenza: Vedi anche: p1338, p1339

Nota: Lo smorzamento della risonanza agisce nei seguenti intervalli di frequenza:
- Attivo: 3.1 Hz ... p1349
- Generazione (lineare): 3.1 ... 4.77 Hz
- Disattivazione (lineare): 0.95 * p1349 ... p1349

p1400[0...n] Regolazione del numero di giri, configurazione / Conf. reg n

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: U, T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 2
Tipo di dati: Unsigned32	**Indice dinamico:** DDS, p0180	**Schema logico:** 1590, 5490
Gruppo Par.: Regolazione	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: REL	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
-	-	0000 0000 0000 0000 0000 0011 1010 0000 bin

Descrizione: Impostazione della configurazione per la regolazione di numero di giri.

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

Campo di bit:

Bit	Nome del segnale	Segnale 1	Segnale 0	FP
03	Modello di riferimento val. rif. numero di giri, componente I	On	Off	5030
04	Limitazione di coppia motore/generatore attiva	Sì	No	-
05	Adattamento Kp/Tn attivo	Sì	No	-
07	Interpolazione precomando regolatore numero di giri attiva	Sì	No	-
08	Interpolazione valore riferimento coppia attiva	Sì	No	-
09	Livellamento in funzion. controllato senza encoder	Sì	No	-
10	Precomando di numero di giri	Su simmetria	Su filtro val.rif2	-
11	Val. avvio val. att. n. giri funz. senza encoder	Riferimento	0.0	-
12	Commutazione senza encoder	Stazionario	In accelerazione	-
13	Motorio/generatorio dipendente da	Val. rif. n. giri	Val. rif. n. giri	-
16	Componente I nella limitazione	Libero	Arresto	-
18	Valutatore del momento d'inerzia attivo	Sì	No	-

Nota:

Per bit 07:

L'interpolatore è attivo solo con funzionamento di PROFIBUS sincrono al clock e con segnale di funzionalità vitale ricevuto dal master (STW 2.12 ... STW 2.15). Inoltre in caso di Dynamic Servo Control (DSC) attivo si ha un tempo morto aggiuntivo pari a un clock del regolatore di velocità.

Per bit 10:

Il segnale di precomando tramite ingresso connettore p1430 ha effetto con p1402.4 = 1 (precomando coppia / numero di giri con encoder) solo per p1400.10 = 0 (Su filtro val.rif2).

Per bit 11:

Se il motore ruota a impulsi abilitati, va consigliato p1400.11 = 1 (valore di partenza = valore di riferimento) con segno adeguato.

Se il motore è fermo a impulsi abilitati, va consigliato p1400.11 = 0 (valore di partenza = 0.0).

Per bit 12:

Se la commutazione dal funzionamento con encoder al funzionamento senza encoder viene eseguita durante l'accelerazione (con soglia di p1404), va consigliato p1400.12 = 0.

Se la commutazione dal funzionamento con encoder al funzionamento senza encoder viene eseguita a numero di giri/velocità costante (ad es. con una commutazione di DDS o in caso di anomalia dell'encoder attraverso p0491), va consigliato p1400.12 = 1.

Per bit 18:

Ha effetto solo con il modulo funzionale "Valutatore del momento d'inerzia" attivato (r0108.10 = 1).

Per il funzionamento con encoder è necessario impostare anche p1402.4 = 1.

Con la funzione attivata, il risultato del valutatore del momento d'inerzia viene visualizzato in r1493.

Questa funzione presuppone che le variazioni del numero di giri avvengano senza carico. Se la modifica del numero di giri deve avvenire sotto carico, durante questo tempo occorre congelare il momento di inerzia stimato tramite l'ingresso binettore p1502.

p1402[0...n] Configurazione di regolazione di corrente e modello di motore / Conf. I reg

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: Unsigned16	**Indice dinamico:** DDS, p0180	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: Regolazione	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
-	-	0000 0100 bin

Descrizione: Impostazione della configurazione per la regolazione di corrente e il modello di motore.

Campo di bit:

Bit	Nome del segnale	Segnale 1	Segnale 0	FP
01	Encoder in sosta con n_att > p1404	Sì	No	-
02	Adattamento regolatore di corrente attivo	Sì	No	-
04	Precomando coppia-numero di giri con encoder	Sì	No	-

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

Nota: Per bit 01:
Se il bit è impostato, l'encoder viene messo in sosta non appena il numero di giri attuale è maggiore del numero di giri di commutazione (p1404). Lo stato dell'encoder viene indicato in r0481.14.
Per bit 02:
L'adattamento del regolatore di corrente (p0391 ... p0393) viene calcolato solo a bit impostato.

p1404[0...n] Funzionamento senza encoder, numero di giri di commutazione / Funz.s.enc. n_comm

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** DDS, p0180	**Schema logico:** 1590, 5060
Gruppo Par.: Regolazione	**Gruppo delle unità:** 3_1	**Selezione unità:** p0505
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
0.00 [1/min]	210000.00 [1/min]	210000.00 [1/min]

Descrizione: Impostazione del numero di giri per il passaggio dal funzionamento con encoder al funzionamento senza encoder.
Al di sopra di questo numero di giri si passa automaticamente al funzionamento senza encoder.

Attenzione: Le condizioni marginali per il funzionamento senza encoder si possono trovare nella seguente documentazione:
SINAMICS S120 Manuale di guida alle funzioni, Funzioni di azionamento

Nota: Il numero di giri di commutazione vale per la commutazione fra funzionamento con e senza encoder.
Con p1404 > 0 il numero di giri di commutazione attivo viene limitato a un valore maggiore di o uguale a p1755 per evitare il funzionamento controllato.
Per il funzionamento con e senza encoder devono essere installati regolatori del numero di giri separati.
- Funzionamento con encoder: p1460 (Kp), p1462 (Tn), p1461, p1463, p1457, p1458 (adattamento del regolatore del numero di giri)
- Funzionamento senza encoder: p1470 (Kp), p1472 (Tn)
In caso di funzionamento senza encoder (p1404 = 0 o p1300 = 20) vale:
- La condizione deve essere soddisfatta : p1800 >= n / (2 * p0115[0]), n = 1, 2, ...
- Se i motori hanno potenza ridotta (< 300 W) si consiglia di impostare n >= 2.

r1406.8...12 CO/BO: Parola di comando, regolatore di numero di giri / n_reg parola com.

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: Unsigned16	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 1530, 2520
Gruppo Par.: Regolazione	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: REL	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
-	-	-

Descrizione: Visualizzazione della parola di comando del regolatore del numero di giri.

Campo di bit:

Bit	Nome del segnale	Segnale 1	Segnale 0	FP
08	Posizionamento su riscontro fisso attivo	Sì	No	-
12	Regolazione coppia attiva	Sì	No	-

r1407.0...13 CO/BO: Parola di stato, regolatore di numero di giri / n_reg ZSW

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: Unsigned32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 1530, 2522
Gruppo Par.: Regolazione	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: REL	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
-	-	-

Descrizione: Visualizzazione della parola di stato del regolatore di numero di giri.

Campo di bit:

Bit	Nome del segnale	Segnale 1	Segnale 0	FP
00	Controllo V/f attivo	Sì	No	-
01	Funzionamento senza encoder attivo	Sì	No	-
02	Regolazione coppia attiva	Sì	No	8010

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

04	Valore di riferimento del numero di giri di DSC	Sì	No	2522
05	Regolatore numero di giri componente I, arrestato	Sì	No	-
06	Impostazione regolatore numero di giri componente I	Sì	No	-
07	Raggiunto il limite di coppia	Sì	No	5610
08	Limite superiore coppia attivo	Sì	No	5610
09	Limite inferiore coppia attivo	Sì	No	5610
11	Valore attuale numero di giri limitato	Sì	No	-
13	Funzionamento senza encoder a causa di anomalia	Sì	No	-

Nota: Per bit 04:
per l'impostazione a 1 devono essere soddisfatte le seguenti condizioni:
- CI: p1190 e CI: p1191 devono essere interconnessi con una sorgente di segnale diversa da zero.
- OFF1, OFF3 o HALT2 non devono essere attivi.
- L'identificazione dei dati motore non deve essere attiva.
- La priorità di comando non deve essere attiva.

Le seguenti condizioni possono far sì che nonostante il bit sia impostato, la funzione DSC non sia attiva:
- Il funzionamento sincrono al clock non è selezionato (r2054 diverso da 4).
- Il PROFIBUS non è sincrono al clock (r2064[0] diverso da 1).
- Sul lato del controllore, DSC non è inserito, per cui a CI: p1191 viene trasmesso il valore KPC = 0.

r1408.0...9 CO/BO: Parola di stato, regolatore di corrente / Par.st.reg.corr

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: Unsigned16	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 2530, 5040
Gruppo Par.: Regolazione	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: REL	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
-	-	-

Descrizione: Visualizzazione della parola di stato del regolatore di corrente.

Campo di bit:

Bit	Nome del segnale	Segnale 1	Segnale 0	FP
00	Regolazione di corrente	Attivo	Non attivo	-
04	Limite Ud	Attivo	Non attivo	-
05	Limite Uq	Attivo	Non attivo	-
06	Limite positivo Iq	Attivo	Non attivo	-
07	Limite negativo Iq	Attivo	Non attivo	-
08	Limitazione iq_riferimento	Attivo	Non attivo	-
09	Limitazione id_riferimento	Attivo	Non attivo	-

Nota: La limitazione di corrente impostata viene già presa in considerazione dalla limitazione di coppia precedentemente impostata. Per questo i bit 6, 7 e 8 sono impostati solo negli oscillatori a causa del filtro del valore di riferimento della corrente.

p1414[0...n] Filtro del valore di riferimento del numero di giri, attivazione / Filtro v_rif attiv

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: U, T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: Unsigned16	**Indice dinamico:** DDS, p0180	**Schema logico:** 5020
Gruppo Par.: Regolazione	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: REL	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
-	-	0000 bin

Descrizione: Impostazione per l'attivazione/disattivazione del filtro del valore di riferimento del numero di giri.

Raccomand.: Se si rende necessario solo un filtro, si dovrebbe attivare il filtro 1 e disattivare il filtro 2, poiché altrimenti si spreca inutilmente del tempo di calcolo.

Campo di bit:

Bit	Nome del segnale	Segnale 1	Segnale 0	FP
00	Attivazione filtro 1	Sì	No	-

Dipendenza: I singoli filtri del valore di riferimento del numero di giri sono parametrizzati a partire da p1415.

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

p1415[0...n] Filtro del valore di riferimento del numero di giri 1, tipo / Filt.rif n Tipo 1

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: U, T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: Integer16	**Indice dinamico:** DDS, p0180	**Schema logico:** 5020
Gruppo Par.: Regolazione	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: REL	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
0	2	0

Descrizione: Impostazione del tipo per il filtro del valore di riferimento del numero di giri 1.

Valore:
0: Passa-basso: PT1
1: Passa-basso: PT2
2: Filtro generale 2° ordine

Dipendenza: Passa-basso PT1: p1416
Passa-basso PT2: p1417, p1418
Filtro generale: p1417 ... p1420

p1416[0...n] Filtro del val. rif. numero di giri 1, costante di tempo / Filtro n_rif 1 T

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: U, T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** DDS, p0180	**Schema logico:** 5020
Gruppo Par.: Regolazione	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: REL	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
0.00 [ms]	5000.00 [ms]	0.00 [ms]

Descrizione: Impostazione della costante di tempo per il filtro del valore di riferimento del numero di giri 1 (PT1).

Dipendenza: Vedi anche: p1414, p1415

Nota: Questo parametro è attivo solo quando il filtro è impostato come PT1-passa basso.

p1417[0...n] Filtro del val. di rif. num. di giri 1, freq. intrinseca denom. / Filt.rif n 1 fn_n

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: U, T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** DDS, p0180	**Schema logico:** 5020
Gruppo Par.: Regolazione	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: REL	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
0.5 [Hz]	16000.0 [Hz]	2000.0 [Hz]

Descrizione: Impostazione della frequenza intrinseca denominatore per il filtro del valore di riferimento del numero di giri 1 (PT2, filtro generale).

Dipendenza: Vedi anche: p1414, p1415

Nota: Questo parametro è attivo solo quando il filtro per il numero di giri è impostato come PT2-passa basso o come filtro generale.
Il filtro è attivo solo quando la frequenza intrinseca è inferiore alla metà della frequenza di campionamento.

p1418[0...n] Filtro del val. di rif. numero di giri 1, livellamento denom. / Filt.rif_1 D_n

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: U, T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** DDS, p0180	**Schema logico:** 5020
Gruppo Par.: Regolazione	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: REL	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
0.001	10.000	0.700

Descrizione: Impostazione del livellamento denominatore per il filtro del valore di riferimento del numero di giri 1 (PT2, filtro generale).

Dipendenza: Vedi anche: p1414, p1415

Nota: Questo parametro è attivo solo quando il filtro per il numero di giri è impostato come PT2-passa basso o come filtro generale.

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

p1419[0...n] Filtro del val. di rifer. num. di giri 1, freq. intrinseca num. / Filt. rif n 1 fn_z

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: U, T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** DDS, p0180	**Schema logico:** 5020
Gruppo Par.: Regolazione	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: REL	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
0.5 [Hz]	16000.0 [Hz]	2000.0 [Hz]

Descrizione: Impostazione della frequenza intrinseca numeratore per il filtro del valore di riferimento del numero di giri 1 (filtro generale).

Dipendenza: Vedi anche: p1414, p1415

Nota: Questo parametro è attivo solo quando il filtro per il numero di giri è impostato come filtro generale.

Il filtro è attivo solo quando la frequenza intrinseca è inferiore alla metà della frequenza di campionamento.

p1420[0...n] Filtro del val. di rifer. num. di giri 1, livellamento numer. / Filt.rif n1 D_z

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: U, T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** DDS, p0180	**Schema logico:** 5020
Gruppo Par.: Regolazione	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: REL	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
0.000	10.000	0.700

Descrizione: Impostazione del livellamento numeratore per il filtro del valore di riferimento del numero di giri 1 (filtro generale).

Dipendenza: Vedi anche: p1414, p1415

Nota: Questo parametro è attivo solo quando il filtro per il numero di giri è impostato come filtro generale.

p1428[0...n] Precomando di giri, simmetrizzazione tempo morto / pre_n sim.t_morto

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: U, T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** DDS, p0180	**Schema logico:** 5030, 5042, 5210
Gruppo Par.: Regolazione	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: REL	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
0.0	2.0	0.0

Descrizione: Impostazione del tempo morto per la simmetrizzazione del valore di riferimento del numero di giri a precomando di coppia attivo.

Il moltiplicatore impostato si riferisce al clock del regolatore del numero di giri (tempo morto = p1428 * p0115[1]).

Dipendenza: Assieme a p1429 è possibile simulare il comportamento in esecuzione della composizione della coppia (dinamica del circuito di regolazione chiuso della corrente).

Vedi anche: p1429, p1511

p1429[0...n] Precomando di giri, simmetrizzazione costante di tempo / prec_n T sim

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: U, T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** DDS, p0180	**Schema logico:** 5030, 5042, 5210, 6031
Gruppo Par.: Regolazione	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: REL	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
0.00 [ms]	10000.00 [ms]	0.00 [ms]

Descrizione: Impostazione della costante di tempo (PT1) per la simmetrizzazione del valore di riferimento del numero di giri a precomando di coppia attivo.

Dipendenza: Assieme a p1428 è possibile simulare la composizione della coppia nel funzionamento (dinamica del circuito di regolazione chiuso della corrente).

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

Per VECTOR (r0107) vale quanto segue:

Il parametro è attivo solo se il modello di accelerazione viene salvato tramite segnali di accelerazione esterni (p1400.2 = 1). Con p1400.2 = 0 viene utilizzata la costante di tempo p1442 (o p1452 in caso di regolazione vettoriale senza encoder).

Vedi anche: p1428, p1511

p1430[0...n] CI: Precomando di numero di giri / Precomando n

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: Unsigned32 / FloatingPoint32	**Indice dinamico:** CDS, p0170	**Schema logico:** 1550, 1590, 5020
Gruppo Par.: Regolazione	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: REL	**Normalizzazione:** p2000	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
-	-	0

Descrizione: Impostazione della sorgente del segnale per il canale di precomando del numero di giri (precomando del numero di giri o della coppia).

Attenzione: Il parametro potrebbe essere protetto per via di p0922 o p2079 e non può essere modificato.

Nota: Il segnale di precomando tramite ingresso connettore p1430 ha effetto con p1402.4 = 1 (precomando coppia / numero di giri con encoder) solo per p1400.10 = 0 (Su filtro val.rif2).

r1432 CO: Precomando di numero di giri dopo simmetrizzazione / n_prec.dopo sim

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 5030
Gruppo Par.: Regolazione	**Gruppo delle unità:** 3_1	**Selezione unità:** p0505
Non con tipo mot.: REL	**Normalizzazione:** p2000	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
- [1/min]	- [1/min]	- [1/min]

Descrizione: Visualizzazione del valore di precomando del numero di giri dopo la simmetrizzazione per la composizione della coppia (emulazione del circuito di regolazione chiuso della corrente).

Dipendenza: La simmetrizzazione è parametrizzabile con p1428 e/o p1429.

p1433[0...n] Regolatore del numero di giri, modello rif frequenza intrinseca / n_reg mod rif fn

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: U, T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** DDS, p0180	**Schema logico:** 5030, 6031
Gruppo Par.: Regolazione	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: REL	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
0.0 [Hz]	8000.0 [Hz]	0.0 [Hz]

Descrizione: Impostazione della frequenza intrinseca di un componente PT2 per il modello di riferimento del regolatore del numero di giri.

Raccomand.: Il modello di riferimento è impostato correttamente quando i tracciati delle curve di p1439 (uscita del modello di riferimento) e p1445 (valore attuale di velocità) sono, con la componente I del regolatore di velocità disattivata, pressoché identici.

Dipendenza: Assieme a p1434 e p1435 è possibile simulare il comportamento temporale del circuito chiuso di regolazione della velocità con regolazione P.

Per VECTOR (r0107) vale quanto segue:

Il modello di riferimento viene attivato con p1400.3 = 1. Nella regolazione vettoriale senza encoder (p1300 = 20) il modello di riferimento viene disattivato nel funzionamento con regolazione del numero di giri (vedere p1755).

Vedi anche: p1434, p1435

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

p1434[0...n] Regolatore del numero di giri, modello rif. livellamento / n_reg mod rif D

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: U, T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** DDS, p0180	**Schema logico:** 5030, 6031
Gruppo Par.: Regolazione	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: REL	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
0.000	5.000	1.000

Descrizione: Impostazione dell'attenuazione di un componente PT2 per il modello di riferimento del regolatore del numero di giri.

Raccomand.: Il modello di riferimento è impostato correttamente quando i tracciati delle curve di p1439 (uscita del modello di riferimento) e p1445 (valore attuale di velocità) sono, con la componente I del regolatore di velocità disattivata, pressoché identici.

Dipendenza: Assieme a p1433 e p1435 è possibile simulare il comportamento temporale del circuito chiuso di regolazione della velocità con regolazione P.

Per VECTOR (r0107) vale quanto segue:

Il modello di riferimento viene attivato con p1400.3 = 1.

Vedi anche: p1433, p1435

p1435[0...n] Regolatore numero di giri, modello di riferimento tempo morto / Modrif n_reg t_mor

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: U, T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 2
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** DDS, p0180	**Schema logico:** 5030, 6031
Gruppo Par.: Regolazione	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: REL	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
0.00	2.00	0.00

Descrizione: Impostazione del tempo morto "frazionario" per il modello di riferimento del regolatore del numero di giri.

Questo parametro emula il tempo morto di calcolo del circuito di controllo del numero di giri regolato in modo proporzionale.

Il moltiplicatore impostato si riferisce al clock del regolatore del numero di giri (tempo morto = p1435 * p0115[1]).

Raccomand.: Il modello di riferimento è impostato correttamente quando i tracciati delle curve di p1439 (uscita del modello di riferimento) e p1445 (valore attuale di velocità) sono, con la componente I del regolatore di velocità disattivata, pressoché identici.

Dipendenza: Assieme a p1433 e p1434 è possibile simulare il comportamento temporale del circuito chiuso di regolazione della velocità con regolazione P.

Per VECTOR (r0107) vale quanto segue:

Il modello di riferimento viene attivato con p1400.3 = 1.

Vedi anche: p1433, p1434

r1436 CO: Regolat. num. giri, mod. di rif., usc. val. di rifer. num. giri / Usc.mod.rif. n_rif

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 5030, 6031
Gruppo Par.: Regolazione	**Gruppo delle unità:** 3_1	**Selezione unità:** p0505
Non con tipo mot.: REL	**Normalizzazione:** p2000	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
- [1/min]	- [1/min]	- [1/min]

Descrizione: Visualizzazione del valore di riferimento di numero di giri all'uscita del modello di riferimento.

Dipendenza: Per VECTOR (r0107) vale quanto segue:

Il modello di riferimento viene attivato con p1400.3 = 1.

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

r1438 CO: Regolatore di numero di giri, valore di riferimento velocità / n_reg n_rif

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 1550, 1590, 1700, 5030, 5040, 5042, 5210, 5300, 5620, 6031, 6040
Gruppo Par.: Regolazione	**Gruppo delle unità:** 3_1	**Selezione unità:** p0505
Non con tipo mot.: REL	**Normalizzazione:** p2000	**Lista esperti:** 1
Min - [1/min]	**Max** - [1/min]	**Impostazione di fabbrica** - [1/min]

Descrizione: Visualizzazione del valore di riferimento di numero di giri dopo la limitazione del valore di riferimento per la componente P del regolatore di numero di giri.

Con il funzionamento V/f il valore di visualizzazione non è indicativo.

Dipendenza: Vedi anche: r1439

Nota: Nel caso standard (modello di riferimento non attivo) è r1438 = r1439.

r1439 Valore di riferimento del numero di giri, componente I / n rif compon. I

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 5030, 5040, 6031
Gruppo Par.: Regolazione	**Gruppo delle unità:** 3_1	**Selezione unità:** p0505
Non con tipo mot.: REL	**Normalizzazione:** p2000	**Lista esperti:** 1
Min - [1/min]	**Max** - [1/min]	**Impostazione di fabbrica** - [1/min]

Descrizione: Visualizzazione del valore di riferimento del numero di giri per la componente I del regolatore di numero di giri (uscita del modello di riferimento, dopo la limitazione del valore di riferimento).

Dipendenza: Vedi anche: r1438

Nota: Nel caso standard (modello di riferimento non attivo) è r1438 = r1439.

p1441[0...n] Valore attuale di numero di giri, tempo di livellamento / Livell. T n_att.

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: U, T	**Calcolato:** CALC_MOD_CON	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** DDS, p0180	**Schema logico:** 4710, 4715
Gruppo Par.: Regolazione	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: REL	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min 0.00 [ms]	**Max** 50.00 [ms]	**Impostazione di fabbrica** 0.00 [ms]

Descrizione: Impostazione della costante di tempo di livellamento (PT1) per il valore attuale di numero di giri.

Dipendenza: Vedi anche: r0063, p1451

Nota: Il valore attuale del numero di giri dovrebbe essere livellato per gli encoder con basso numero di tacche o per i resolver.

Dopo la modifica di questo parametro si consiglia di adattare il regolatore di velocità o di verificare le impostazioni del regolatore del numero di giri Kp (p1460) e Tn (p1462).

r1444 Regolat. di num. di giri, val. di rifer. numero di giri statico / n_reg n_rif stat

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 5030
Gruppo Par.: Regolazione	**Gruppo delle unità:** 3_1	**Selezione unità:** p0505
Non con tipo mot.: REL	**Normalizzazione:** p2000	**Lista esperti:** 1
Min - [1/min]	**Max** - [1/min]	**Impostazione di fabbrica** - [1/min]

Descrizione: Visualizzazione della somma di tutti i valori di riferimento di numero di giri.

Per il valore di riferimento visualizzato esistono le seguenti sorgenti:

- Valore di riferimento all'ingresso del generatore di rampa (r1119).
- Valore di riferimento del numero di giri 1 (p1155).

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

- Valore di riferimento del numero di giri 2 (p1160).
- Valore di riferimento del numero di giri per il precomando del numero di giri (p1430).
- Valore di riferimento di DSC (con DSC attivo).
- Valore di riferimento tramite PC (con priorità di comando attiva).

Dipendenza: Vedi anche: r1119, p1155, p1160, p1430

p1451[0...n] Valore attuale numero di giri, tempo livellamento senza encoder / n_att t_liv s.enc.

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: U, T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** DDS, p0180	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: Regolazione	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: REL	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
0 [ms]	100 [ms]	0 [ms]

Descrizione: Impostazione del tempo di livellamento per il valore attuale del numero di giri calcolato nel funzionamento senza encoder.

Dipendenza: Vedi anche: p1441

r1454 CO: Regolatore numero di giri, differ. di regolaz., componente I / n_reg diff reg. Tn

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 5040
Gruppo Par.: Regolazione	**Gruppo delle unità:** 3_1	**Selezione unità:** p0505
Non con tipo mot.: REL	**Normalizzazione:** p2000	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
- [1/min]	- [1/min]	- [1/min]

Descrizione: Visualizzazione della differenza di regolazione della componente I del regolatore del numero di giri.

Con il modello di riferimento inattivo (p1433 = 0 Hz), questo parametro corrisponde alla differenza di regolazione complessiva del regolatore PI (r1454 = r0064).

p1455[0...n] CI: Regolatore numero di giri, guadagno P, segnale di adattamento / n_reg Kp se.adat

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: Unsigned32 / FloatingPoint32	**Indice dinamico:** CDS, p0170	**Schema logico:** 5050
Gruppo Par.: Regolazione	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: REL	**Normalizzazione:** PERCENT	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
-	-	0

Descrizione: Impostazione della sorgente per il segnale di adattamento aggiuntivo del guadagno P del regolatore del numero di giri.

Dipendenza: Vedi anche: p1456, p1457, p1458, p1459

p1456[0...n] Regolat. n. di giri, guadagno P, adatt. punto di intervento inf. / n_reg ad. Kp u

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: U, T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** DDS, p0180	**Schema logico:** 5050
Gruppo Par.: Regolazione	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: REL	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
0.00 [%]	400.00 [%]	0.00 [%]

Descrizione: Impostazione del punto di intervento inferiore dell'area per l'adattamento aggiuntivo del guadagno P del regolatore del numero di giri.

I valori sono in % e si riferiscono alla sorgente impostata del segnale di adattamento.

Dipendenza: Vedi anche: p1455, p1457, p1458, p1459

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

p1457[0...n] Regolat. n. di giri, guadagno P, adatt. punto di intervento sup. / n_reg adatt Kp o

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: U, T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** DDS, p0180	**Schema logico:** 5050
Gruppo Par.: Regolazione	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: REL	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
0.00 [%]	400.00 [%]	0.00 [%]

Descrizione: Impostazione del punto di intervento superiore dell'area per l'adattamento aggiuntivo del guadagno P del regolatore del numero di giri.

I valori sono in % e si riferiscono alla sorgente impostata del segnale di adattamento.

Dipendenza: Vedi anche: p1455, p1456, p1458, p1459

p1458[0...n] Fattore di adattamento inferiore / Fatt adat. inf

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: U, T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** DDS, p0180	**Schema logico:** 5050
Gruppo Par.: Regolazione	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: REL	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
0.0 [%]	200000.0 [%]	100.0 [%]

Descrizione: Impostazione del fattore di adattamento prima dell'intervallo (0 % ... p1456) per l'adattamento aggiuntivo del guadagno P del regolatore del numero di giri / velocità.

Dipendenza: Vedi anche: p1455, p1456, p1457, p1459

p1459[0...n] Fattore di adattamento superiore / Fatt adat sup

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: U, T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** DDS, p0180	**Schema logico:** 5050
Gruppo Par.: Regolazione	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: REL	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
0.0 [%]	200000.0 [%]	100.0 [%]

Descrizione: Impostazione del fattore di adattamento dopo l'intervallo (> p1457) per l'adattamento aggiuntivo del guadagno P del regolatore del numero di giri / velocità.

Dipendenza: Vedi anche: p1455, p1456, p1457, p1458

p1460[0...n] Regolat. numero di giri, guadagno P, num. di giri di adatt. inf. / Kp n inf n_reg

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: U, T	**Calcolato:** CALC_MOD_CON	**Livello di accesso:** 2
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** DDS, p0180	**Schema logico:** 5040, 5042
Gruppo Par.: Regolazione	**Gruppo delle unità:** 17_1	**Selezione unità:** p0505
Non con tipo mot.: REL	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
0.000 [Nms/rad]	999999.000 [Nms/rad]	0.300 [Nms/rad]

Descrizione: Impostazione del guadagno P del regolatore del numero di giri prima dell'intervallo di numero di giri di adattamento (0 ... p1464). Questo valore corrisponde all'impostazione di base del guadagno P del regolatore del numero di giri senza adattamento (p1461 = 100 %).

Dipendenza: Vedi anche: p1461, p1464, p1465

Nota: Per il calcolo automatico del regolatore di giri viene considerato solo il momento di inerzia del motore (p0341). Con elevati momenti di inerzia del carico (p0342 > 1 oppure p1498 > 0) si consiglia di verificare il guadagno del regolatore di giri.

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

p1461[0...n] Regolat. n. giri Kp, n. giri adatt. superiore, scalatura / n_reg Kp n sup

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: U, T	**Calcolato:** CALC_MOD_CON	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** DDS, p0180	**Schema logico:** 5050
Gruppo Par.: Regolazione	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: REL	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
0.0 [%]	200000.0 [%]	100.0 [%]

Descrizione: Impostazione del guadagno P del regolatore del numero di giri per l'intervallo superiore del numero di giri di adattamento (> p1465). L'immissione avviene con riferimento al guadagno P per l'intervallo inferiore del numero di giri di adattamento del regolatore del numero di giri (in % riferito a p1460).

Dipendenza: Vedi anche: p1460, p1464, p1465

Nota: Per il calcolo automatico del regolatore di giri viene considerato solo il momento di inerzia del motore (p0341). Con elevati momenti di inerzia del carico (p0342 > 1 oppure p1498 > 0) si consiglia di verificare il guadagno del regolatore di giri.

p1462[0...n] Regolat.num.giri, tempo azione integratrice n. giri adatt. inf. / n_reg Tn n inf

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: U, T	**Calcolato:** CALC_MOD_CON	**Livello di accesso:** 2
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** DDS, p0180	**Schema logico:** 1700, 5040, 5042, 6040
Gruppo Par.: Regolazione	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: REL	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
0.00 [ms]	100000.00 [ms]	20.00 [ms]

Descrizione: Impostazione del tempo dell'azione integratrice del regolatore del numero di giri prima dell'intervallo di numero di giri di adattamento (0 ... p1464).

Questo valore corrisponde all'impostazione di base del tempo dell'azione integratrice del regolatore del numero di giri senza adattamento (p1461 = 100 %).

Dipendenza: Vedi anche: p1463, p1464, p1465

p1463[0...n] Regolat. n. giri Tn, n. giri adatt. superiore, scalatura / n_reg Tn n sup

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: U, T	**Calcolato:** CALC_MOD_CON	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** DDS, p0180	**Schema logico:** 5050
Gruppo Par.: Regolazione	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: REL	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
0.0 [%]	200000.0 [%]	100.0 [%]

Descrizione: Impostazione del tempo dell'azione integratrice del regolatore del numero di giri dopo l'intervallo di numero di giri di adattamento (> p1465). L'immissione avviene con riferimento al tempo dell'azione integratrice per l'intervallo inferiore del numero di giri di adattamento del regolatore del numero di giri (in % riferito a p1462).

Dipendenza: Vedi anche: p1462, p1464, p1465

p1464[0...n] Regolatore del numero di giri, velocità di adattamento inferiore / n_reg n inf.

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: U, T	**Calcolato:** CALC_MOD_CON	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** DDS, p0180	**Schema logico:** 5050
Gruppo Par.: Regolazione	**Gruppo delle unità:** 3_1	**Selezione unità:** p0505
Non con tipo mot.: REL	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
0.00 [1/min]	210000.00 [1/min]	0.00 [1/min]

Descrizione: Impostazione del numero di giri di adattamento inferiore del regolatore del numero di giri.

Al di sotto di questo numero di giri nessun adattamento ha effetto.

Dipendenza: Vedi anche: p1460, p1461, p1462, p1463, p1465

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

p1465[0...n] Regolat. numero di giri, numero di giri di adattamento superiore / n_reg n sup.

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: U, T	**Calcolato:** CALC_MOD_CON	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** DDS, p0180	**Schema logico:** 5050
Gruppo Par.: Regolazione	**Gruppo delle unità:** 3_1	**Selezione unità:** p0505
Non con tipo mot.: REL	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
0.00 [1/min]	210000.00 [1/min]	210000.00 [1/min]

Descrizione: Impostazione del numero di giri superiore di adattamento del regolatore del numero di giri.
Al di sopra di questo numero di giri nessun adattamento ha effetto.
Con il guadagno P si ha p1460 x p1461. Durante il tempo dell'azione integratrice si ha p1462 x p1463.

Dipendenza: Vedi anche: p1460, p1461, p1462, p1463, p1464

p1466[0...n] CI: Regolatore del numero di giri, guadagno P, scalatura / n_reg scala Kp

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: Unsigned32 / FloatingPoint32	**Indice dinamico:** CDS, p0170	**Schema logico:** 5050
Gruppo Par.: Regolazione	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: REL	**Normalizzazione:** PERCENT	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
-	-	1

Descrizione: Impostazione della sorgente del segnale per la scalatura del guadagno P del regolatore del numero di giri. In questo modo il guadagno P, ivi compresi gli adattamenti, è scalabile.

r1468 Regolatore del numero di giri, guadagno P attivo / n_reg Kp eff

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 5040, 5042, 5210
Gruppo Par.: Regolazione	**Gruppo delle unità:** 17_1	**Selezione unità:** p0505
Non con tipo mot.: REL	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
- [Nms/rad]	- [Nms/rad]	- [Nms/rad]

Descrizione: Visualizzazione del guadagno P attivo del regolatore del numero di giri.

r1469 Regolatore del numero di giri, tempo azione integratrice attivo / n_reg Tn eff.

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 5040, 5042, 6040
Gruppo Par.: Regolazione	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: REL	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
- [ms]	- [ms]	- [ms]

Descrizione: Visualizzazione del tempo dell'azione integratrice attivo del regolatore del numero di giri.

p1470[0...n] Regolatore di num. di giri, funzion. senza encoder, guadagno P / Kp SLVC n_reg

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: U, T	**Calcolato:** CALC_MOD_CON	**Livello di accesso:** 2
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** DDS, p0180	**Schema logico:** 5210
Gruppo Par.: Regolazione	**Gruppo delle unità:** 17_1	**Selezione unità:** p0505
Non con tipo mot.: REL	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
0.000 [Nms/rad]	999999.000 [Nms/rad]	0.300 [Nms/rad]

Descrizione: Impostazione del guadagno P per il funzionamento senza encoder nel regolatore del numero di giri.

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

Nota: Per il calcolo automatico del regolatore di giri viene considerato solo il momento di inerzia del motore (p0341). Con elevati momenti di inerzia del carico (p0342 > 1 oppure p1498 > 0) si consiglia di verificare il guadagno del regolatore di giri.

p1472[0...n] Regolatore n.giri, funz.senza encoder, tempo azione integratrice / n_reg SLVC Tn

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: U, T	**Calcolato:** CALC_MOD_CON	**Livello di accesso:** 2
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** DDS, p0180	**Schema logico:** 5210
Gruppo Par.: Regolazione	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: REL	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
0.0 [ms]	100000.0 [ms]	20.0 [ms]

Descrizione: Impostazione del tempo dell'azione integratrice per il funzionamento senza encoder del regolatore del numero di giri.

p1476[0...n] BI: Regolatore del numero di giri, arresto integratore / n_reg arr. integ

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: Unsigned32 / Binary	**Indice dinamico:** CDS, p0170	**Schema logico:** 2520, 5040, 5042, 5210, 6040
Gruppo Par.: Regolazione	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: REL	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
-	-	0

Descrizione: Impostazione della sorgente del segnale per l'arresto dell'integratore nel regolatore del numero di giri.

p1477[0...n] BI: Regolatore del numero di giri, impostazione valore integratore / n_reg imp. integ

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: Unsigned32 / Binary	**Indice dinamico:** CDS, p0170	**Schema logico:** 2520, 5040, 5042, 5210, 6040
Gruppo Par.: Regolazione	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: REL	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
-	-	0

Descrizione: Impostazione della sorgente del segnale per l'impostazione del valore impostato dell'integratore (p1478).

Dipendenza: Vedi anche: p1478

Attenzione: Il parametro potrebbe essere protetto per via di p0922 o p2079 e non può essere modificato.

Nota: Con Interface Mode "SIMODRIVE 611 universal" (p2038 = 1) vengono usati p1477 e p1478 per il segnale STW2.6 (blocco integratore regolatore di giri).

p1478[0...n] CI: Regolatore del numero di giri, valore impostato dell'integratore / n_reg val integ

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: Unsigned32 / FloatingPoint32	**Indice dinamico:** CDS, p0170	**Schema logico:** 5040, 5042, 5210
Gruppo Par.: Regolazione	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: REL	**Normalizzazione:** p2003	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
-	-	0

Descrizione: Impostazione della sorgente del segnale del valore impostato integratore per il regolatore del numero di giri.
Il segnale per l'impostazione del valore impostato dell'integratore viene collegato tramite p1477.

Dipendenza: Vedi anche: p1477

Attenzione: Il parametro potrebbe essere protetto per via di p0922 o p2079 e non può essere modificato.

Nota: Con Interface Mode "SIMODRIVE 611 universal" (p2038 = 1) vengono usati p1477 e p1478 per il segnale STW2.6 (blocco integratore regolatore di giri).

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

r1480 CO: Regolatore del numero di giri, uscita coppia PI / n_reg PI-M_uscita

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 1590, 5040, 5042, 5060, 5210, 6060
Gruppo Par.: Regolazione	**Gruppo delle unità:** 7_1	**Selezione unità:** p0505
Non con tipo mot.: REL	**Normalizzazione:** p2003	**Lista esperti:** 1
Min - [Nm]	**Max** - [Nm]	**Impostazione di fabbrica** - [Nm]

Descrizione: Visualizzazione del valore di riferimento della coppia all'uscita del regolatore del numero di giri PI.

r1481 CO: Regolatore del numero di giri, uscita coppia P / n_reg P-M_uscita

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 5040, 5042, 5210, 6040
Gruppo Par.: Regolazione	**Gruppo delle unità:** 7_1	**Selezione unità:** p0505
Non con tipo mot.: REL	**Normalizzazione:** p2003	**Lista esperti:** 1
Min - [Nm]	**Max** - [Nm]	**Impostazione di fabbrica** - [Nm]

Descrizione: Visualizzazione del valore di riferimento della coppia all'uscita del regolatore del numero di giri P.

r1482 CO: Regolatore del numero di giri, uscita coppia I / n_reg I-M_uscita

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 5040, 5042, 5210, 6030, 6040
Gruppo Par.: Regolazione	**Gruppo delle unità:** 7_1	**Selezione unità:** p0505
Non con tipo mot.: REL	**Normalizzazione:** p2003	**Lista esperti:** 1
Min - [Nm]	**Max** - [Nm]	**Impostazione di fabbrica** - [Nm]

Descrizione: Visualizzazione del valore di riferimento della coppia all'uscita del regolatore del numero di giri I.

r1493 CO: Momento di inerzia totale / M_inerzia totale

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 5042, 5210
Gruppo Par.: Regolazione	**Gruppo delle unità:** 25_1	**Selezione unità:** p0100
Non con tipo mot.: REL	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min - [kgm²]	**Max** - [kgm²]	**Impostazione di fabbrica** - [kgm²]

Descrizione: Visualizzazione del momento di inerzia complessivo parametrizzato ((p0341 * p0342) + p1498) senza valutazione mediante scalatura tramite p1497.

Dipendenza: Vedi anche: p1300, p1402, p1404, p1497

Nota: Il momento di inerzia complessivo parametrizzato tenendo in considerazione p1497 influisce sul precomando numero di giri della coppia.

Il precomando numero di giri della coppia è attivato nel funzionamento senza encoder o con il precomando coppia-numero di giri attivato con encoder (p1402.4 = 1).

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

p1494[0...n] Regolat. num. giri, retroazione dell'integratore, cost. di tempo / n_reg rit_int T

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: U, T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 2
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** DDS, p0180	**Schema logico:** 5040, 5042, 5210
Gruppo Par.: Regolazione	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: REL	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min 0.00 [ms]	**Max** 1000.00 [ms]	**Impostazione di fabbrica** 0.00 [ms]

Descrizione: Impostazione della costante di tempo del filtro PT1 per la retroazione dell'integratore.

L'integratore del regolatore del numero di giri viene riparametrizzato tramite una retroazione a un filtro PT1 (comportamento passa-basso di 1° ordine).

Vale quanto segue:

p1494 < 0.25 (2 x p0115[1]) --> Il filtro PT1 non è attivo, è attivo l'integratore puro.

p1494 >= 0.25 (2 x p0115[1]) --> Il filtro PT1 è attivo e sostituisce l'integratore puro.

Nota: Applicazioni:

I movimenti di lavoro con valore di riferimento zero e attrito statico dominante possono essere soppressi a detrimento di un differenziale costante tra valore di riferimento e valore attuale. In questo modo è possibile evitare ad es. il pendolamento da fermo di un asse regolato in posizione (effetto Stick Slip) o la sovraelongazione in caso di avanzamento ad incrementi di micrometri.

Vengono evitate anche le distorsioni in caso di assi collegati rigidamente dal punto di vista meccanico (ad es. mandrini sincroni, assi master-slave).

p1497[0...n] CI: Scalatura momento di inerzia / Scalat massa mot

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: U, T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: Unsigned32 / FloatingPoint32	**Indice dinamico:** CDS, p0170	**Schema logico:** 5042, 5210, 6030, 6031
Gruppo Par.: Regolazione	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: REL	**Normalizzazione:** PERCENT	**Lista esperti:** 1
Min -	**Max** -	**Impostazione di fabbrica** 1

Descrizione: Impostazione della sorgente del segnale per la scalatura del momento di inerzia.

Attenzione: Con la funzione "Valutatore del momento d'inerzia" attivata (r0108.10 = 1, p1400.18 = 1), questo parametro non ha effetto.

p1498[0...n] Momento di inerzia di carico / Inerzia carico

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: U, T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** DDS, p0180	**Schema logico:** 5042, 5210
Gruppo Par.: Regolazione	**Gruppo delle unità:** 25_1	**Selezione unità:** p0100
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min 0.00000 [kgm²]	**Max** 100000.00000 [kgm²]	**Impostazione di fabbrica** 0.00000 [kgm²]

Descrizione: Impostazione del momento d'inerzia del carico.

Nota: (p0341 * p0342) + p1498 influenzano il precomando della coppia e del numero di giri nel funzionamento senza encoder.

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

p1501[0...n] BI: Commutazione regolazione numero di giri/coppia / Com. reg.giri/cop.

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN	**Modificabile:** U, T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
	Tipo di dati: Unsigned32 / Binary	**Indice dinamico:** CDS, p0170	**Schema logico:** 1700, 2520, 5060, 6060
	Gruppo Par.: Regolazione	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
	Non con tipo mot.: REL	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
	Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
	-	-	0

Descrizione: Impostazione della sorgente del segnale per la commutazione tra regolazione del numero di giri e regolazione della coppia.

Dipendenza: I connettori d'ingresso per il collegamento della coppia sono dati da p1511, p1512 e p1513.

Vedi anche: p1300

Cautela: Con la regolazione della coppia non attiva (p1300) e alla commutazione nella regolazione della coppia (p1501), OFF1 (p0840) non ha nessuna reazione di frenatura propria, ma al riconoscimento di fermo (p1226, p1227) avviene la cancellazione impulsi.

Attenzione: Il parametro potrebbe essere protetto per via di p0922 o p2079 e non può essere modificato.

Nota: Segnale 0: Regolazione di numero di giri

Segnale 1: Regolazione della coppia

p1502[0...n] BI: Congelamento valutatore del momento d'inerzia / Cong valut_J

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN	**Modificabile:** U, T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
	Tipo di dati: Unsigned32 / Binary	**Indice dinamico:** CDS, p0170	**Schema logico:** -
	Gruppo Par.: Regolazione	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
	Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
	Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
	-	-	0

Descrizione: Impostazione della sorgente del segnale per il congelamento del momento d'inerzia stimato.

Segnale 0:

Valutatore del momento d'inerzia attivo.

Segnale 1:

Momento d'inerzia calcolato congelato.

Dipendenza: Vedi anche: p1300

Nota: Ha effetto solo con il modulo funzionale "Valutatore del momento d'inerzia" attivato (r0108.10 = 1) e p1400.18 = 1.

Per il funzionamento con encoder è necessario impostare anche p1402.4 = 1.

r1509 CO: Valore di rifer. della coppia prima della limitazione di coppia / M rif prima lim M

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN	**Modificabile:** -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
	Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 1590, 5060, 5610
	Gruppo Par.: Regolazione	**Gruppo delle unità:** 7_1	**Selezione unità:** p0505
	Non con tipo mot.: REL	**Normalizzazione:** p2003	**Lista esperti:** 1
	Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
	- [Nm]	- [Nm]	- [Nm]

Descrizione: Visualizzazione del valore totale di riferimento della coppia prima della limitazione di coppia (somma di: uscita regolatore, coppia aggiuntiva ed eventualmente coppia di precomando in funzionamento senza encoder).

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

p1511[0...n] CI: Coppia aggiuntiva 1 / M_aggiuntiva 1

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: Unsigned32 / FloatingPoint32	**Indice dinamico:** CDS, p0170	**Schema logico:** 5060, 6060
Gruppo Par.: Regolazione	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: REL	**Normalizzazione:** p2003	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
-	-	0

Descrizione: Impostazione della sorgente del segnale per la coppia aggiuntiva 1.

p1512[0...n] CI: Coppia aggiuntiva 1, scalatura / M agg 1 scala

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: Unsigned32 / FloatingPoint32	**Indice dinamico:** CDS, p0170	**Schema logico:** 5060, 6060
Gruppo Par.: Regolazione	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: REL	**Normalizzazione:** PERCENT	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
-	-	0

Descrizione: Impostazione della sorgente del segnale per la scalatura della coppia aggiuntiva 1.

p1513[0...n] CI: Coppia aggiuntiva 2 / M_aggiuntiva 2

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: Unsigned32 / FloatingPoint32	**Indice dinamico:** CDS, p0170	**Schema logico:** 5060, 6060
Gruppo Par.: Regolazione	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: REL	**Normalizzazione:** p2003	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
-	-	0

Descrizione: Impostazione della sorgente del segnale per la coppia aggiuntiva 2.

r1515 Coppia aggiuntiva totale / M agg. totale

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 2
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 5040, 5060
Gruppo Par.: Regolazione	**Gruppo delle unità:** 7_1	**Selezione unità:** p0505
Non con tipo mot.: REL	**Normalizzazione:** p2003	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
- [Nm]	- [Nm]	- [Nm]

Descrizione: Visualizzazione della coppia aggiuntiva totale.
Il valore di visualizzazione risulta dalla somma delle coppie aggiuntive 1 e 2 (p1511, p1512, p1513, p1514).

p1517[0...n] Coppia di accelerazione, costante di tempo di livellamento / M_accel T_livell

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: U, T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** DDS, p0180	**Schema logico:** 5042, 5210, 6060
Gruppo Par.: Regolazione	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: REL	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
0.00 [ms]	100.00 [ms]	4.00 [ms]

Descrizione: Impostazione della costante di tempo di livellamento della coppia di accelerazione.

Nota: Per i servoazionamenti il parametro è attivo solo nel funzionamento senza encoder.
Per gli azionamenti vettoriali il precomando di accelerazione è bloccato se il livellamento è impostato al valore massimo.

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

r1518[0...1] CO: Momento di accelerazione / M_accel

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 5042, 5210
Gruppo Par.: Regolazione	**Gruppo delle unità:** 7_1	**Selezione unità:** p0505
Non con tipo mot.: REL	**Normalizzazione:** p2003	**Lista esperti:** 1
Min - [Nm]	**Max** - [Nm]	**Impostazione di fabbrica** - [Nm]

Descrizione: Visualizzazione del momento di accelerazione per il precomando del regolatore del numero di giri nel precomando numero giri - coppia (p1402.4 = 1) o nel funzionamento senza encoder.

Indice: [0] = Non livellato
[1] = Livellato

Dipendenza: Vedi anche: p0341, p0342, p1300, p1402, r1493, p1497, p1498

p1520[0...n] CO: Limite di coppia superiore o motorio / M_max sup/mot

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: U, T	**Calcolato:** CALC_MOD_LIM_REF	**Livello di accesso:** 2
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** DDS, p0180	**Schema logico:** 5620, 5630
Gruppo Par.: Regolazione	**Gruppo delle unità:** 7_1	**Selezione unità:** p0505
Non con tipo mot.: REL	**Normalizzazione:** p2003	**Lista esperti:** 1
Min -1000000.00 [Nm]	**Max** 20000000.00 [Nm]	**Impostazione di fabbrica** 0.00 [Nm]

Descrizione: Impostazione del limite di coppia superiore fisso o motorio.

Dipendenza: p1400.4 = 0: superiore / inferiore
p1400.4 = 1: motorio / generatorio
Vedi anche: p0500, p1521, p1522, p1523, p1532, r1538, r1539

Pericolo: In caso di p1400.4 = 0 (limitazione della coppia superiore/inferiore) vale quanto segue:
Valori negativi nell'impostazione del limite di coppia superiore (p1520 < 0) possono provocare un "imballamento" del motore.

Attenzione: Un'interconnessione BICO su un parametro che appartiene a un set di dati dell'azionamento agisce sempre sul set di dati attivo.

p1521[0...n] CO: Limite di coppia inferiore o generatorio / M_max inf/gen

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: U, T	**Calcolato:** CALC_MOD_LIM_REF	**Livello di accesso:** 2
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** DDS, p0180	**Schema logico:** 5620, 5630
Gruppo Par.: Regolazione	**Gruppo delle unità:** 7_1	**Selezione unità:** p0505
Non con tipo mot.: REL	**Normalizzazione:** p2003	**Lista esperti:** 1
Min -20000000.00 [Nm]	**Max** 1000000.00 [Nm]	**Impostazione di fabbrica** 0.00 [Nm]

Descrizione: Impostazione del limite di coppia inferiore fisso o generatorio.

Dipendenza: p1400.4 = 0: superiore / inferiore
p1400.4 = 1: motorio / generatorio
Vedi anche: p0500, p1520, p1522, p1523, p1532

Pericolo: In caso di p1400.4 = 0 (limitazione della coppia superiore/inferiore) vale quanto segue:
Valori negativi nell'impostazione del limite di coppia inferiore (p1521 > 0) possono provocare un "imballamento" del motore.

Attenzione: Un'interconnessione BICO su un parametro che appartiene a un set di dati dell'azionamento agisce sempre sul set di dati attivo.

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

p1522[0...n] CI: Limite di coppia superiore o motorio / M_max sup/mot

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: Unsigned32 / FloatingPoint32	**Indice dinamico:** CDS, p0170	**Schema logico:** 1610, 5620, 5630, 6630
Gruppo Par.: Regolazione	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: REL	**Normalizzazione:** p2003	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
-	-	1520[0]

Descrizione: Impostazione della sorgente del segnale per il limite di coppia/forza superiore o motorio.

Dipendenza: p1400.4 = 0: superiore / inferiore
p1400.4 = 1: motorio / generatorio
Vedi anche: p1520, p1521, p1523, p1532

Pericolo: In caso di p1400.4 = 0 (limitazione della coppia superiore/inferiore) vale quanto segue:
I valori negativi che possono risultare dalla sorgente del segnale e dalla scalatura potrebbero provocare un "imballamento" del motore.

p1523[0...n] CI: Limite di coppia inferiore o generatorio / M_max inf/gen

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: Unsigned32 / FloatingPoint32	**Indice dinamico:** CDS, p0170	**Schema logico:** 1610, 5620, 5630
Gruppo Par.: Regolazione	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: REL	**Normalizzazione:** p2003	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
-	-	1521[0]

Descrizione: Impostazione della sorgente del segnale per il limite di coppia/forza inferiore o generatorio.

Dipendenza: p1400.4 = 0: superiore / inferiore
p1400.4 = 1: motorio / generatorio
Vedi anche: p1520, p1521, p1522, p1532

Pericolo: In caso di p1400.4 = 0 (limitazione della coppia superiore/inferiore) vale quanto segue:
I valori positivi che possono risultare dalla sorgente del segnale e dalla scalatura potrebbero provocare un "imballamento" del motore.

p1524[0...n] CO: Limite di coppia superiore o motorio, scalatura / Lim_c mx sup scal

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: U, T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** DDS, p0180	**Schema logico:** 5620, 5630
Gruppo Par.: Regolazione	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: REL	**Normalizzazione:** PERCENT	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
-2000.0 [%]	2000.0 [%]	100.0 [%]

Descrizione: Impostazione della scalatura per il limite di coppia superiore o motorio.

Dipendenza: p1400.4 = 0: superiore / inferiore
p1400.4 = 1: motorio / generatorio

Attenzione: Un'interconnessione BICO su un parametro che appartiene a un set di dati dell'azionamento agisce sempre sul set di dati attivo.

Nota: Questo parametro può essere interconnesso liberamente.
Il valore ha il significato indicato sopra quando è interconnesso dall'ingresso connettore p1528.

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

p1525[0...n] CO: Limite di coppia inferiore o generatorio, scalatura / M_max u/sc.gen.

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: U, T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** DDS, p0180	**Schema logico:** 5620, 5630
Gruppo Par.: Regolazione	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: REL	**Normalizzazione:** PERCENT	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
-2000.0 [%]	2000.0 [%]	100.0 [%]

Descrizione: Impostazione della scalatura per il limite di coppia inferiore o generatorio.

Dipendenza: p1400.4 = 0: superiore / inferiore
p1400.4 = 1: motorio / generatorio

Attenzione: Un'interconnessione BICO su un parametro che appartiene a un set di dati dell'azionamento agisce sempre sul set di dati attivo.

Nota: Questo parametro può essere interconnesso liberamente.
Il valore ha il significato indicato sopra quando è interconnesso dall'ingresso connettore p1528.

r1526 CO: Limite di coppia superiore o motoria senza offset / M_max o senza offs

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 5620, 5630
Gruppo Par.: Regolazione	**Gruppo delle unità:** 7_1	**Selezione unità:** p0505
Non con tipo mot.: REL	**Normalizzazione:** p2003	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
- [Nm]	- [Nm]	- [Nm]

Descrizione: Visualizzazione del limite superiore di coppia di tutti i limiti di coppia senza offset.

Dipendenza: p1400.4 = 0: superiore / inferiore
p1400.4 = 1: motorio / generatorio
Vedi anche: p1520, p1521, p1522, p1523, p1528, p1529

r1527 CO: Limite di coppia inferiore o generatoria senza offset / M_max u senza offs

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 5620, 5630
Gruppo Par.: Regolazione	**Gruppo delle unità:** 7_1	**Selezione unità:** p0505
Non con tipo mot.: REL	**Normalizzazione:** p2003	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
- [Nm]	- [Nm]	- [Nm]

Descrizione: Visualizzazione del limite inferiore di coppia di tutti i limiti di coppia senza offset.

Dipendenza: p1400.4 = 0: superiore / inferiore
p1400.4 = 1: motorio / generatorio
Vedi anche: p1520, p1521, p1522, p1523, p1528, p1529

p1528[0...n] CI: Limite di coppia superiore o motorio, scalatura / Lim_c mx sup scal

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: Unsigned32 / FloatingPoint32	**Indice dinamico:** CDS, p0170	**Schema logico:** 1610, 3617, 5620, 5630
Gruppo Par.: Regolazione	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: REL	**Normalizzazione:** PERCENT	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
-	-	1524[0]

Descrizione: Impostazione della sorgente del segnale per la scalatura del limite di coppia superiore o motorio in p1522.

Dipendenza: p1400.4 = 0: superiore / inferiore
p1400.4 = 1: motorio / generatorio

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

Pericolo: In caso di p1400.4 = 0 (limitazione della coppia superiore/inferiore) vale quanto segue:
I valori negativi che possono risultare dalla sorgente del segnale e dalla scalatura potrebbero provocare un "imballamento" del motore.

Attenzione: Il parametro potrebbe essere protetto per via di p0922 o p2079 e non può essere modificato.

p1529[0...n] CI: Limite di coppia inferiore o generatorio, scalatura / M_max u/sc.gen.

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: Unsigned32 / FloatingPoint32	**Indice dinamico:** CDS, p0170	**Schema logico:** 1610, 3617, 5620, 5630
Gruppo Par.: Regolazione	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: REL	**Normalizzazione:** PERCENT	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
-	-	1525[0]

Descrizione: Impostazione della sorgente del segnale per la scalatura del limite di coppia inferiore o generatorio in p1523.

Dipendenza: p1400.4 = 0: superiore / inferiore
p1400.4 = 1: motorio / generatorio

Pericolo: In caso di p1400.4 = 0 (limitazione della coppia superiore/inferiore) vale quanto segue:
I valori positivi che possono risultare dalla sorgente del segnale e dalla scalatura potrebbero provocare un "imballamento" del motore.

Attenzione: Il parametro potrebbe essere protetto per via di p0922 o p2079 e non può essere modificato.

p1530[0...n] Limite di potenza motorio / P_max mot

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: U, T	**Calcolato:** CALC_MOD_LIM_REF	**Livello di accesso:** 2
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** DDS, p0180	**Schema logico:** 5640
Gruppo Par.: Regolazione	**Gruppo delle unità:** 14_5	**Selezione unità:** p0505
Non con tipo mot.: REL	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
0.00 [kW]	100000.00 [kW]	0.00 [kW]

Descrizione: Impostazione del limite di potenza motorio.

Dipendenza: Vedi anche: p0500, p1531

p1531[0...n] Limite di potenza generatorio / P_max gen

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: U, T	**Calcolato:** CALC_MOD_LIM_REF	**Livello di accesso:** 2
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** DDS, p0180	**Schema logico:** 5640
Gruppo Par.: Regolazione	**Gruppo delle unità:** 14_5	**Selezione unità:** p0505
Non con tipo mot.: REL	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
-100000.00 [kW]	-0.01 [kW]	-0.01 [kW]

Descrizione: Impostazione del limite di potenza generatorio.

Dipendenza: Vedi anche: p0500, p1530

p1532[0...n] CO: Offset limite di coppia / M_max Offset

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: U, T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** DDS, p0180	**Schema logico:** 5620, 5630, 5650, 7010, 8012
Gruppo Par.: Regolazione	**Gruppo delle unità:** 7_1	**Selezione unità:** p0505
Non con tipo mot.: REL	**Normalizzazione:** p2003	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
-100000.00 [Nm]	100000.00 [Nm]	0.00 [Nm]

Descrizione: Impostazione dell'offset di coppia per il limite di coppia.

Dipendenza: Vedi anche: p1520, p1521, p1522, p1523, p1528, p1529

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

Attenzione: Un'interconnessione BICO su un parametro che appartiene a un set di dati dell'azionamento agisce sempre sul set di dati attivo.

r1533 Limite di corrente totale formante la coppia / Iq_max totale

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 5640, 5722, 6640
Gruppo Par.: Indicazioni, segnali	**Gruppo delle unità:** 6_2	**Selezione unità:** p0505
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** p2002	**Lista esperti:** 1
Min - [Aeff]	**Max** - [Aeff]	**Impostazione di fabbrica** - [Aeff]

Descrizione: Visualizzazione della corrente massima che produce la coppia/forza in base a tutte le limitazioni di corrente.

r1534 CO: Limite di coppia superiore totale / M_max super tot

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 1610, 5620, 5630, 5640
Gruppo Par.: Regolazione	**Gruppo delle unità:** 7_1	**Selezione unità:** p0505
Non con tipo mot.: REL	**Normalizzazione:** p2003	**Lista esperti:** 1
Min - [Nm]	**Max** - [Nm]	**Impostazione di fabbrica** - [Nm]

Descrizione: Visualizzazione del limite superiore di coppia di tutti i limiti di coppia.

Dipendenza: Vedi anche: p1520, p1521, p1522, p1523, p1528, p1529, p1532

r1535 CO: Limite di coppia inferiore totale / M_max infer tot

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 1610, 5620, 5630, 5640
Gruppo Par.: Regolazione	**Gruppo delle unità:** 7_1	**Selezione unità:** p0505
Non con tipo mot.: REL	**Normalizzazione:** p2003	**Lista esperti:** 1
Min - [Nm]	**Max** - [Nm]	**Impostazione di fabbrica** - [Nm]

Descrizione: Visualizzazione del limite inferiore di coppia di tutti i limiti di coppia.

Dipendenza: Vedi anche: p1520, p1521, p1522, p1523, p1528, p1529, p1532

r1538 CO: Limite di coppia superiore attivo / M_max eff. sup.

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 2
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 1590, 1610, 5610, 5650
Gruppo Par.: Regolazione	**Gruppo delle unità:** 7_1	**Selezione unità:** p0505
Non con tipo mot.: REL	**Normalizzazione:** p2003	**Lista esperti:** 1
Min - [Nm]	**Max** - [Nm]	**Impostazione di fabbrica** - [Nm]

Descrizione: Visualizzazione del limite di coppia superiore attuale attivo.

Nota: Il limite di coppia superiore attivo viene ridotto rispetto al limite di coppia superiore impostato p1520 se si diminuisce il limite di corrente p0640 o si aumenta la corrente di magnetizzazione nominale del motore asincrono p0320.

Il ricalcolo del limite di coppia p1520 può essere eseguito tramite p0340 = 1, 3 o 5.

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

r1539 CO: Limite di coppia inferiore attivo / M_max eff.inf.

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 2
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 1590, 1610, 5610, 5650
Gruppo Par.: Regolazione	**Gruppo delle unità:** 7_1	**Selezione unità:** p0505
Non con tipo mot.: REL	**Normalizzazione:** p2003	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
- [Nm]	- [Nm]	- [Nm]

Descrizione: Visualizzazione del limite di coppia inferiore attuale attivo.

Nota: Il limite di coppia inferiore attivo viene ridotto rispetto al limite di coppia inferiore impostato p1521 se si diminuisce il limite di corrente p0640 o si aumenta la corrente di magnetizzazione nominale del motore asincrono p0320.

Il ricalcolo del limite di coppia p1520 può essere eseguito tramite p0340 = 1, 3 o 5.

p1542[0...n] CI: Posizionamento su riscontro fisso, riduzione della coppia / PsR rid. coppia

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: Unsigned32 / FloatingPoint32	**Indice dinamico:** CDS, p0170	**Schema logico:** 5610
Gruppo Par.: Regolazione	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** PERCENT	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
-	-	0

Descrizione: Impostazione della sorgente del segnale per la riduzione della coppia/forza nel posizionamento su riscontro fisso. Questo valore viene convertito in un fattore e interconnesso alla scalatura dei limiti di coppia/forza.

Dipendenza: Vedi anche: p1528, p1529, r1543, p1544, p1545

Attenzione: Il parametro potrebbe essere protetto per via di p0922 o p2079 e non può essere modificato.

r1543 CO: Posizionamento su riscontro fisso, scalatura della coppia / PsR scal. M

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 5610
Gruppo Par.: Regolazione	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** PERCENT	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
- [%]	- [%]	- [%]

Descrizione: Visualizzazione del fattore convertito internamente per l'interconnessione alla scalatura dei limiti di coppia/forza.

Dipendenza: Vedi anche: p1528, p1529, p1542, p1544, p1545

p1544 Posizionamento su riscontro fisso, valut. della riduz. coppia / Val PsR rid_M

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: U, T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 5610
Gruppo Par.: Regolazione	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
0 [%]	65535 [%]	100 [%]

Descrizione: Impostazione della valutazione della riduzione della coppia/forza nel posizionamento su riscontro fisso.

Dipendenza: Vedi anche: p1528, p1529, p1542, r1543, p1545

Nota: Nella parola di comando MOMRED, 4000 hex (16384 dec) corrisponde ad una riduzione del valore percentuale previsto in questo parametro.

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

p1545[0...n] BI: Posizionamento su riscontro fisso, attivazione / Attivazione PsR

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: Unsigned32 / Binary	**Indice dinamico:** CDS, p0170	**Schema logico:** 2520, 3617, 8012
Gruppo Par.: Comandi	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: REL	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
-	-	0

Descrizione: Impostazione della sorgente del segnale per attivare/disattivare la funzione "Posizionamento su riscontro fisso".
1: Posizionamento su riscontro fisso attivo
0: L'avanzamento su riscontro fisso non è attivo

Dipendenza: Vedi anche: p1542, r1543, p1544

Attenzione: Il parametro potrebbe essere protetto per via di p0922 o p2079 e non può essere modificato.

p1546 Soglia di numero di giri funzionamento motorio/generatorio / soglia_n mot/gen

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: U, T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 2
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: Regolazione	**Gruppo delle unità:** 3_1	**Selezione unità:** p0505
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
0.00 [1/min]	210000.00 [1/min]	20.00 [1/min]

Descrizione: Impostazione della soglia del numero di giri per la limitazione motoria/generatoria.
Per valori di numero di giri inferiori a p1546 vale:
- Per p1400.13 = 0: limitazione motoria (la soglia del numero di giri viene confrontata con il valore attuale del numero di giri).
- Per p1400.13 = 1: limitazione generatoria (la soglia del numero di giri viene confrontata con il valore di riferimento del numero di giri).

r1549 CO: Valore attuale potenza ribaltamento di coppia / P_rib

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 5640
Gruppo Par.: Indicazioni, segnali	**Gruppo delle unità:** 14_5	**Selezione unità:** p0505
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** r2004	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
- [kW]	- [kW]	- [kW]

Descrizione: Visualizzazione della potenza di ribaltamento di coppia momentanea.

Dipendenza: Vedi anche: p0326

Nota: La potenza di inversione viene influenzata da p0326, p0353, p0354 e p0356.

p1550[0...n] BI: Applicazione della coppia attuale come offset della coppia / Applic. coppia att

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 2
Tipo di dati: Unsigned32 / Binary	**Indice dinamico:** CDS, p0170	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: Regolazione	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
-	-	9718.23

Descrizione: In caso di fronte positivo, la coppia attuale (r0079[0]) in questo istante viene usata al posto dell'offset della coppia da p1532 finché p1550 resta a 1.

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

p1551[0...n] BI: Limite di coppia variabile/fisso, sorgente del segnale / S_s lim_M var/fis

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: U, T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: Unsigned32 / Binary	**Indice dinamico:** CDS, p0170	**Schema logico:** 5620, 5630, 6060, 6630
Gruppo Par.: Regolazione	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: REL	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
-	-	1

Descrizione: Impostazione della sorgente del segnale per la commutazione dei limiti di coppia tra limite di coppia variabile e fisso.

Segnale 1 di BI: p1551:

È attivo il limite di coppia variabile (limite di coppia fisso + scalatura).

Segnale 0 di BI: p1551:

È attivo il limite di coppia fisso.

Esempio:

Affinché sia attivo il limite di coppia fisso in caso di arresto rapido (OFF3), occorre interconnettere BI: p1551 = r0899.5.

p1552[0...n] CI: Limite di coppia superiore, scalatura senza offset / M_max sup sc s.off

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: Unsigned32 / FloatingPoint32	**Indice dinamico:** CDS, p0170	**Schema logico:** 5060
Gruppo Par.: Regolazione	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: REL	**Normalizzazione:** PERCENT	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
-	-	1

Descrizione: Impostazione della sorgente del segnale per la scalatura del limite superiore della coppia per la limitazione dell'uscita del regolatore del numero di giri senza tenere conto dei limiti di corrente e potenza.

Attenzione: La limitazione del regolatore del numero di giri è attiva solo quando sull'ingresso connettore p1552 o p1554 è impostata un'interconnessione BICO (diversa dall'impostazione di fabbrica).

p1554[0...n] CI: Limite di coppia inferiore, scalatura senza offset / M_max inf sc s.off

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: Unsigned32 / FloatingPoint32	**Indice dinamico:** CDS, p0170	**Schema logico:** 5060
Gruppo Par.: Regolazione	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: REL	**Normalizzazione:** PERCENT	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
-	-	1

Descrizione: Impostazione della sorgente del segnale per la scalatura del limite inferiore della coppia per la limitazione dell'uscita del regolatore del numero di giri senza tenere conto dei limiti di corrente e potenza.

Attenzione: La limitazione del regolatore del numero di giri è attiva solo quando sull'ingresso connettore p1552 o p1554 è impostata un'interconnessione BICO (diversa dall'impostazione di fabbrica).

p1569[0...n] CI: Coppia aggiuntiva 3 / M_aggiuntiva 3

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 2
Tipo di dati: Unsigned32 / FloatingPoint32	**Indice dinamico:** CDS, p0170	**Schema logico:** 7010
Gruppo Par.: Funzioni	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: REL	**Normalizzazione:** p2003	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
-	-	0

Descrizione: Impostazione della sorgente del segnale per la coppia aggiuntiva 3.

Attenzione: L'ingresso del segnale si trova dietro il limite di coppia (r1538, r1539). Negli azionamenti vettoriali i segnali impostati sono limitati solo dai limiti di corrente e di potenza.

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

Nota: L'ingresso del segnale viene preferibilmente utilizzato per collegare la caratteristica di attrito. La compensazione dell'attrito è attiva anche quando l'uscita del regolatore del numero di giri raggiunge i limiti di coppia ma non quelli di corrente (vale solo per gli azionamenti vettoriali).

p1578[0...n] Tempo di livell. in caso di abbass. del flusso per riduz. flusso / T_liv_rid.flusso

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: U, T	**Calcolato:** CALC_MOD_REG	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** DDS, p0180	**Schema logico:** 5722
Gruppo Par.: Regolazione	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: PEM, REL, FEM	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
20 [ms]	5000 [ms]	200 [ms]

Descrizione: Impostazione del tempo di livellamento per il valore di riferimento del flusso in caso di abbassamento del flusso in seguito a una riduzione del flusso (p1581 < 100 %).

Dipendenza: Vedi anche: p1579, p1581

p1579[0...n] Tempo di livell. in caso di aumento del flusso per riduz. flusso / T_liv_aum.flusso

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: U, T	**Calcolato:** CALC_MOD_REG	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** DDS, p0180	**Schema logico:** 5722
Gruppo Par.: Regolazione	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: PEM, REL, FEM	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
0 [ms]	5000 [ms]	4 [ms]

Descrizione: Impostazione del tempo di livellamento per il valore di riferimento del flusso in caso di aumento del flusso a causa di una riduzione del flusso (p1581 < 100 %).

Dipendenza: Vedi anche: p1578, p1581

Nota: Un tempo di livellamento più alto prolunga il tempo fino al raggiungimento della coppia massima della fase di funzionamento a vuoto.

p1581[0...n] Fattore di riduzione del flusso / Fatt_riduz_flusso

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: U, T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 2
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** DDS, p0180	**Schema logico:** 5722
Gruppo Par.: Regolazione	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: PEM, REL, FEM	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
20 [%]	100 [%]	100 [%]

Descrizione: Impostazione del fattore al quale viene ridotto il flusso nel funzionamento a vuoto.

La riduzione del flusso viene disattivata con un valore pari a 100%.

Questo parametro è riferito al flusso memorizzato nella curva caratteristica di deflussaggio.

La riduzione del flusso permette di ridurre le perdite del motore asincrono nel funzionamento a vuoto o con coppie ridotte. Tuttavia in questo modo il tempo viene prolungato fino al raggiungimento della coppia massima.

Raccomand.: Per i motori asincroni con cave rotoriche chiuse si raccomanda di aumentare il tempo dell'azione integratrice del regolatore di corrente (p1717), ad esempio ad un valore 3 volte più elevato.

Per un funzionamento stabile, il fattore massimo di deflussaggio dovrebbe essere inferiore a 16 nel funzionamento con encoder e inferiore a 4 nel funzionamento senza encoder. Si consigliano fattori di deflussaggio più ridotti. Il fattore di deflussaggio viene calcolato nel modo seguente:

(p1082 * 100 % * 600 V) / (p0348 * p1581 * p0070)

Per ridurre le perdite verificatesi con la magnetizzazione e la smagnetizzazione, si consiglia di adeguare i tempi di livellamento per l'abbassamento del flusso (p1578) e per l'aumento del flusso (p1579).

Per ridurre le perdite verificatesi con l'aumento e l'abbassamento della coppia, si consiglia di livellare il valore di riferimento della coppia (filtro del valore di riferimento di corrente (p1656 ...) o filtro del valore numero di giri attuale (p1441)).

Dipendenza: Vedi anche: p1578, p1579

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

Nota: L'attivazione di questa funzione ha significato soltanto con requisiti dinamici più bassi per il regolatore del numero di giri e fasi più frequenti con carico più ridotto.

Per evitare le oscillazioni, può essere necessario adattare i parametri del regolatore del numero di giri (ridurre Kp (p1460, p1470), aumentare Tn (p1462, p1472)).

Nel funzionamento senza encoder non è possibile la riduzione del flusso per i motori asincroni con cave rotoriche chiuse.

p1585[0...n] Tempo di livellamento del valore attuale di flusso / T livel.val.att.fl

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: U, T	**Calcolato:** CALC_MOD_CON	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** DDS, p0180	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: Regolazione	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: PEM, REL	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
0 [ms]	1000 [ms]	0 [ms]

Descrizione: Impostazione del tempo di livellamento per il valore attuale di flusso.

p1590[0...n] Regolatore di flusso, guadagno P / Reg.flusso co.

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: U, T	**Calcolato:** CALC_MOD_CON	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** DDS, p0180	**Schema logico:** 5722
Gruppo Par.: Regolazione	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: PEM, REL	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
0.0 [A/Vs]	999999.0 [A/Vs]	10.0 [A/Vs]

Descrizione: Impostazione del guadagno proporzionale per il regolatore di flusso.

Nota: Questo parametro non ha alcun effetto per i motori sincroni.

Il valore viene impostato automaticamente alla prima messa in servizio a seconda del motore.

Quando viene eseguito il calcolo dei parametri del regolatore (p0340 = 4), questo valore viene ricalcolato.

p1592[0...n] Regolatore di flusso, tempo dell'azione integratrice / Tn regol. flusso

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: U, T	**Calcolato:** CALC_MOD_CON	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** DDS, p0180	**Schema logico:** 5722
Gruppo Par.: Regolazione	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: PEM, REL	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
0 [ms]	10000 [ms]	30 [ms]

Descrizione: Impostazione del tempo dell'azione integratrice del regolatore di flusso.

Nota: Questo parametro non ha alcun effetto per i motori sincroni.

Il valore viene impostato automaticamente alla prima messa in servizio a seconda del motore.

Quando viene eseguito il calcolo dei parametri del regolatore (p0340 = 4), questo valore viene ricalcolato.

p1612[0...n] Valore di riferimento di corrente comandato senza encoder / I_rif cont. s.enc.

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: U, T	**Calcolato:** CALC_MOD_REG	**Livello di accesso:** 2
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** DDS, p0180	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: Regolazione	**Gruppo delle unità:** 6_2	**Selezione unità:** p0505
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
0.00 [Aeff]	10000.00 [Aeff]	0.00 [Aeff]

Descrizione: Impostazione del valore di riferimento della corrente per il funzionamento controllato senza encoder.

Nota: Il valore è attivo per numeri di giri inferiori a p1755 ed è una riserva per una coppia di carico eventualmente presente o un errore nel momento di inerzia.

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

r1650 Val. di rifer. di corrente, formazione coppia a monte del filtro / Iq_rif pre filtro

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 5710
Gruppo Par.: Regolazione	**Gruppo delle unità:** 6_2	**Selezione unità:** p0505
Non con tipo mot.: REL	**Normalizzazione:** p2002	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
- [Aeff]	- [Aeff]	- [Aeff]

Descrizione: Visualizzazione del valore di riferimento di corrente che produce la coppia Iq_rif a valle dei limiti di coppia e dell'interpolazione del clock a monte dei filtri del valore di riferimento di corrente.

r1651 CO: Valore di riferimento della coppia, generatore di funzioni / FG M rif.

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: Regolazione	**Gruppo delle unità:** 7_1	**Selezione unità:** p0505
Non con tipo mot.: REL	**Normalizzazione:** p2003	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
- [Nm]	- [Nm]	- [Nm]

Descrizione: Visualizzazione del valore di riferimento di coppia del generatore di funzioni.

p1656[0...n] Filtro del valore di riferimento di corrente, attivazione / Filtro I_rif attiv

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: U, T	**Calcolato:** CALC_MOD_CON	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: Unsigned16	**Indice dinamico:** DDS, p0180	**Schema logico:** 5710
Gruppo Par.: Regolazione	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
-	-	0001 bin

Descrizione: Impostazione per l'attivazione e la disattivazione del filtro del valore di riferimento di corrente.

Campo di bit:

Bit	Nome del segnale	Segnale 1	Segnale 0	FP
00	Filtro 1	Attivo	Inattivo	-
01	Filtro 2	Attivo	Inattivo	-

Dipendenza: I singoli filtri del valore di riferimento della corrente sono parametrizzati da p1657.

Nota: Quando non sono necessari tutti i filtri, essi dovrebbero essere utilizzati in modo completo, a partire dal filtro 1.

p1657[0...n] Filtro del valore di riferimento di corrente 1, tipo / I_rif_filt 1 tipo

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: U, T	**Calcolato:** CALC_MOD_CON	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: Integer16	**Indice dinamico:** DDS, p0180	**Schema logico:** 5710, 6710
Gruppo Par.: Regolazione	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: REL	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
1	2	1

Descrizione: Impostazione del filtro del valore di riferimento di corrente 1 come passa-basso (PT2) o come filtro generale esteso di 2° ordine.

Valore:
1: Passa-basso: PT2
2: Filtro generale 2° ordine

Dipendenza: Il filtro del valore di riferimento di corrente 1 viene attivato con p1656.0 e parametrizzato tramite p1657 ... p1661.

Nota: Con il filtro generico ampliato di 2° ordine, con la stessa frequenza intrinseca nel numeratore e nel denominatore, cioè frequenza di blocco della banda, viene realizzato il filtro arrestabanda. Se il livellamento del numeratore viene impostato a zero, la frequenza di blocco della banda viene completamente disattivata.

Dall'equazione per la larghezza di banda 3 dB si può determinare il livellamento del denominatore:

f_3dBlarghezza di banda = 2 * l_denominatore * f_frequenza di blocco banda

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

p1658[0...n] Filtro val. di riferim. di corrente 1, freq. intrinseca denom. / I_rif_filt 1 fn_n

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: U, T	**Calcolato:** CALC_MOD_CON	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** DDS, p0180	**Schema logico:** 5710, 6710
Gruppo Par.: Regolazione	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: REL	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
0.5 [Hz]	16000.0 [Hz]	1999.0 [Hz]

Descrizione: Impostazione della frequenza intrinseca denominatore per il filtro del valore di riferimento di corrente 1 (PT2, filtro generale).

Dipendenza: Il filtro del valore di riferimento di corrente 1 viene attivato con p1656.0 e parametrizzato tramite p1657 ... p1661.

p1659[0...n] Filtro del val. di riferim. di corrente 1, livellamento denom. / I_rif_filt 1 D_n

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: U, T	**Calcolato:** CALC_MOD_CON	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** DDS, p0180	**Schema logico:** 5710, 6710
Gruppo Par.: Regolazione	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: REL	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
0.001	10.000	0.700

Descrizione: Impostazione del livellamento denominatore per il filtro del valore di riferimento di corrente 1.

Dipendenza: Il filtro del valore di riferimento di corrente 1 viene attivato con p1656.0 e parametrizzato tramite p1657 ... p1661.

p1660[0...n] Filtro del val. di rifer. di corrente 1, freq. intrinseca numer. / I_rif_filt 1 fn_z

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: U, T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** DDS, p0180	**Schema logico:** 5710, 6710
Gruppo Par.: Regolazione	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: REL	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
0.5 [Hz]	16000.0 [Hz]	1999.0 [Hz]

Descrizione: Impostazione della frequenza intrinseca numeratore per il filtro del valore di riferimento di corrente 1 (filtro generale).

Dipendenza: Il filtro del valore di riferimento di corrente 1 viene attivato con p1656.0 e parametrizzato tramite p1657 ... p1661.

p1661[0...n] Filtro del val. di rifer. di corrente 1, livellamento numer. / I_rif_filt 1 D_z

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: U, T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** DDS, p0180	**Schema logico:** 5710, 6710
Gruppo Par.: Regolazione	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: REL	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
0.000	10.000	0.700

Descrizione: Impostazione del livellamento numeratore per il filtro del valore di riferimento di corrente 1.

Dipendenza: Il filtro del valore di riferimento di corrente 1 viene attivato con p1656.0 e parametrizzato tramite p1657 ... p1661.

p1662[0...n] Filtro del valore di riferimento di corrente 2, tipo / I_rif_filt 2 tipo

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: U, T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: Integer16	**Indice dinamico:** DDS, p0180	**Schema logico:** 5710, 6710
Gruppo Par.: Regolazione	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: REL	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
1	2	1

Descrizione: Impostazione del filtro del valore di riferimento di corrente 2 come passa-basso (PT2) o come filtro generale esteso di 2° ordine.

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

Valore: 1: Passa-basso: PT2
2: Filtro generale 2° ordine

Dipendenza: Il filtro del valore di riferimento di corrente 2 viene attivato con p1656.1 e parametrizzato tramite p1662 ... p1666.

Nota: Con il filtro generico ampliato di 2° ordine, con la stessa frequenza intrinseca nel numeratore e nel denominatore, cioè frequenza di blocco della banda, viene realizzato il filtro arrestabanda. Se il livellamento del numeratore viene impostato a zero, la frequenza di blocco della banda viene completamente disattivata.

Dall'equazione per la larghezza di banda 3 dB si può determinare il livellamento del denominatore:

f_3dBlarghezza di banda = 2 * l_denominatore * f_frequenza di blocco banda

p1663[0...n] Filtro val. di riferim. di corrente 2, freq. intrinseca denom. / I_rif_filt 2 fn_n

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: U, T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** DDS, p0180	**Schema logico:** 5710, 6710
Gruppo Par.: Regolazione	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: REL	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
0.5 [Hz]	16000.0 [Hz]	1999.0 [Hz]

Descrizione: Impostazione della frequenza intrinseca denominatore per il filtro del valore di riferimento di corrente 2 (PT2, filtro generale).

Dipendenza: Il filtro del valore di riferimento di corrente 2 viene attivato con p1656.1 e parametrizzato tramite p1662 ... p1666.

p1664[0...n] Filtro del val. di riferim. di corrente 2, livellamento denom. / I_rif_filt 2 D_n

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: U, T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** DDS, p0180	**Schema logico:** 5710, 6710
Gruppo Par.: Regolazione	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: REL	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
0.001	10.000	0.700

Descrizione: Impostazione del livellamento denominatore per il filtro del valore di riferimento di corrente 2.

Dipendenza: Il filtro del valore di riferimento di corrente 2 viene attivato con p1656.1 e parametrizzato tramite p1662 ... p1666.

p1665[0...n] Filtro del val. di rifer. di corrente 2, freq. intrinseca numer. / I_rif_filt 2 fn_z

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: U, T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** DDS, p0180	**Schema logico:** 5710, 6710
Gruppo Par.: Regolazione	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: REL	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
0.5 [Hz]	16000.0 [Hz]	1999.0 [Hz]

Descrizione: Impostazione della frequenza intrinseca numeratore per il filtro del valore di riferimento di corrente 2 (filtro generale).

Dipendenza: Il filtro del valore di riferimento di corrente 2 viene attivato con p1656.1 e parametrizzato tramite p1662 ... p1666.

p1666[0...n] Filtro del val. di rifer. di corrente 2, livellamento numer. / I_rif_filt 2 D_z

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: U, T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** DDS, p0180	**Schema logico:** 5710, 6710
Gruppo Par.: Regolazione	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: REL	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
0.000	10.000	0.700

Descrizione: Impostazione del livellamento numeratore per il filtro del valore di riferimento di corrente 2.

Dipendenza: Il filtro del valore di riferimento di corrente 2 viene attivato con p1656.1 e parametrizzato tramite p1662 ... p1666.

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

p1699 Filtro acquisizione dati / Filtro trasm. dati

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: U, T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: Integer16	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: Regolazione	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: REL	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
0	1	0

Descrizione: Attivazione del trasferimento dati in caso di variazioni dei parametri per i filtri.

p1699 = 0:

I nuovi dati dei filtri vengono applicati immediatamente.

p1699 = 1:

I nuovi dati filtro vengono applicati solo al momento del ripristino di questo parametro.

Dipendenza: Vedi anche: p1414, p1415, p1416, p1417, p1418, p1419, p1420, p1656, p1657, p1658, p1659, p1660, p1661, p1662, p1663, p1664, p1665, p1666

p1701[0...n] Regolatore di corrente, modello di riferimento, tempo morto / Mod rif.reg_lt_tot

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: U, T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** DDS, p0180	**Schema logico:** 5714
Gruppo Par.: Regolazione	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
0.0	1.0	1.0

Descrizione: Impostazione del tempo morto frazionario per il modello di riferimento del regolatore di corrente.

Questo parametro emula il tempo morto di calcolo del circuito di controllo della corrente regolato in modo proporzionale.

Nota: Tempo morto = p1701 * p0115[0]

p1715[0...n] Regolatore di corrente, guadagno P / Kp reg corr

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: U, T	**Calcolato:** CALC_MOD_CON	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** DDS, p0180	**Schema logico:** 5714, 7017
Gruppo Par.: Regolazione	**Gruppo delle unità:** 18_1	**Selezione unità:** p0505
Non con tipo mot.: REL	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
0.000 [V/A]	100000.000 [V/A]	0.000 [V/A]

Descrizione: Impostazione del guadagno proporzionale del regolatore di corrente per il campo inferiore della corrente di adattamento.

Questo valore viene preimpostato automaticamente tramite p3900 o p0340 a conclusione della messa in servizio.

Dipendenza: Vedi anche: p0391, p0392, p0393

Nota: Con p0393 = 100 % si disattiva l'adattamento del regolatore di corrente e p1715 è attivo nell'intero intervallo.

p1717[0...n] Regolatore di corrente, tempo dell'azione integratrice / Reg_I Tn

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: U, T	**Calcolato:** CALC_MOD_CON	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** DDS, p0180	**Schema logico:** 1710, 5714, 6714, 7017
Gruppo Par.: Regolazione	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: REL	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
0.00 [ms]	1000.00 [ms]	2.00 [ms]

Descrizione: Impostazione del tempo dell'azione integratrice del regolatore di corrente.

Dipendenza: Vedi anche: p1715

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

r1732 CO: Valore di riferimento della tensione lineare / Rif U_lineare

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 1630, 5714, 6714, 5718
Gruppo Par.: Regolazione	**Gruppo delle unità:** 5_1	**Selezione unità:** p0505
Non con tipo mot.: REL	**Normalizzazione:** p2001	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
- [Veff]	- [Veff]	- [Veff]

Descrizione: Visualizzazione del valore di riferimento della tensione lineare Ud.

r1733 CO: Valore di riferimento della tensione trasversale / V_tras_rif.

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 1630, 5714, 5718, 6714, 6719
Gruppo Par.: Regolazione	**Gruppo delle unità:** 5_1	**Selezione unità:** p0505
Non con tipo mot.: REL	**Normalizzazione:** p2001	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
- [Veff]	- [Veff]	- [Veff]

Descrizione: Visualizzazione del valore di riferimento della tensione trasversale Vq.

p1752[0...n] Mod. di motore, num. giri di commutaz., funzionam. con encoder / Giri.ModMot c. enc

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: U, T	**Calcolato:** CALC_MOD_REG	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** DDS, p0180	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: Regolazione	**Gruppo delle unità:** 3_1	**Selezione unità:** p0505
Non con tipo mot.: REL	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
0.00 [1/min]	210000.00 [1/min]	210000.00 [1/min]

Descrizione: Impostazione del numero di giri per la commutazione del modello di motore per funzionamento con encoder.

Dipendenza: Vedi anche: p1756

Nota: Motore asincrono (ASM):
In caso di numeri di giri/velocità superiori a p1752, il modello del motore viene influenzato.
Motore sincrono (SRM):
In caso di numeri di giri/velocità superiori a p1752, viene attivata una sorveglianza (F07412).
Se l'adattamento kT è attivato (p1780.3 = 1), viene influenzato anche il modello del motore.

p1755[0...n] Modello mot., numero di giri di commutaz., funz. senza encoder / Giri ModMot s. enc

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: U, T	**Calcolato:** CALC_MOD_REG	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** DDS, p0180	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: Regolazione	**Gruppo delle unità:** 3_1	**Selezione unità:** p0505
Non con tipo mot.: REL	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
0.00 [1/min]	210000.00 [1/min]	210000.00 [1/min]

Descrizione: Impostazione di numero di giri per la commutazione del modello di motore per funzionamento senza encoder.

Dipendenza: Vedi anche: p1756

Nota: La velocità di commutazione è valida per la commutazione fra funzionamento comandato e regolato.

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

p1756 Modello di motore, numero di giri di commutazione, isteresi / ModMot com_n iste.

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: U, T	**Calcolato:** CALC_MOD_CON	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: Regolazione	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: REL	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
0.0 [%]	90.0 [%]	5.0 [%]

Descrizione: Impostazione dell'isteresi per numero di giri/velocità di commutazione del modello di motore.

Dipendenza: Vedi anche: p1752, p1755

Nota: Il valore viene immesso relativamente a p1404, p1752 o p1755.

r1778 Modello di motore, differenza dell'angolo di flusso / Diff.ang. ModMot

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: Regolazione	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: REL	**Normalizzazione:** p2005	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
- [°]	- [°]	- [°]

Descrizione: Motore asincrono (ASM):

Visualizzazione della differenza tra angolo di flusso del modello di motore e angolo di trasformazione.

Motore sincrono ad eccitazione permanente (PESM):

Visualizzazione della differenza angolare tra modello motore ed encoder.

Dipendenza: Tramite p1754 si può impostare un livellamento della visualizzazione.

Attenzione: La visualizzazione si rivela utile solo in caso di inversione del valore attuale, numero di tacche encoder e numero di coppie di poli corretti.

Esempio:

Avanzamento nel funzionamento senza encoder con numero di giri diverso da zero e senza carico.

--> Verifica del segno di r0061 e r0063. In caso di segno diverso, modificare p0410.0.

--> Verifica del valore stazionario di r0061 e r0063. Se il valore è diverso, modificare il numero di tacche dell'encoder (p0408) o il numero di coppie di poli (p0314).

p1800[0...n] Valore di riferimento frequenza impulsi / V_rif freq_imp

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: U, T	**Calcolato:** CALC_MOD_ALL	**Livello di accesso:** 2
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** DDS, p0180	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: Modulazione	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
1.000 [kHz]	32.000 [kHz]	4.000 [kHz]

Descrizione: Impostazione della frequenza impulsi per il convertitore.

Con la prima messa in servizio, il parametro viene preimpostato sul valore nominale del convertitore.

Dipendenza: La frequenza degli impulsi può assumere i seguenti valori a seconda del tempo di campionamento del regolatore di corrente (p0115[0]):

a) p1800 = 1000 / (p0115[0] * n) con n = 2, 3, 4, 5

b) p1800 = 1000 * n / p0115[0] con n = 1, 2, 3, 4, ...

Esempio:

p0115[0] = 125 µs -> p1800 = 1.6, 2, 2.6, 4 kHz (dall'equazione a)

p0115[0] = 125 µs -> p1800 = 8, 16 kHz (dall'equazione b)

I valori di impostazione possibili possono essere ricavati da r0114 (quando p0009 = p0010 = 0).

Nota: La frequenza impulsi massima possibile viene determinata considerando la parte di potenza usata.

In caso di aumento della frequenza impulsi, può verificarsi, a seconda della parte di potenza, una riduzione della corrente di uscita massima (derating, vedere r0067).

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

Se si modifica p1800 durante la messa in servizio (p0009, p0010 > 0), può accadere che il valore precedente non sia più impostabile. Ciò dipende dal fatto che i limiti dinamici di p1800 sono cambiati con i parametri impostati nella messa in servizio (ad es. p1082).

In caso di funzionamento senza encoder (p1404 = 0 o p1300 = 20) valgono le condizioni seguenti:

p1800 = 1 / (2 * p0115[0])

oppure

p1800 >= n / p0115[0], n = 1, 2, ...

Se i motori hanno potenza ridotta (< 300 W),si consiglia di impostare p1800 in base alla seconda condizione.

p1810 Configurazione del modulatore / Config. modulatore

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: Unsigned16	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: Modulazione	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
-	-	0000 0000 0000 0000 bin

Descrizione: Impostazione della configurazione per il modulatore.

Campo di bit:

Bit	Nome del segnale	Segnale 1	Segnale 0	FP
11	Dinamica regolatore di corrente più elevata	Sì	No	-

Nota: Per bit 11:

Requisiti:

- Versione firmware 4.4 o superiore per Control Unit e parte di potenza.
- Parte di potenza Booksize (r0192.27 = 1).
- Tempo di campionamento del regolatore di corrente p0115[0} >= 62.5 µs.
- Per un Double Motor Module, entrambe le regolazioni azionamento devono funzionare allo stesso tempo di campionamento del regolatore di corrente (p0115[0]). Se ciò non avviene, la dinamica del regolatore di corrente più elevata può essere attivata solo sull'azionamento con il tempo di campionamento più alto.
- La funzione "Safety senza encoder" non deve essere attivata (p9306/p9506).

Dopo la modifica del bit 11 sono necessari i seguenti adattamenti:

- Tempo morto di calcolo (p0118 = 22 µs per bit 11 = 1, p0118 = 0 µs per bit 11 = 0).
- Guadagni del regolatore (p1715, p1460).
- Con p0340 = 4 è possibile preimpostare automaticamente il tempo morto di calcolo e i guadagni del regolatore. Eventualmente è necessario anche ottimizzare il regolatore del numero di giri.

Prima della prima messa in servizio (p3925.0 = 0 per tutti i set di dati) questo parametro viene impostato automaticamente al valore ottimale.

p1818 Fase per configurazione generazione modulazione in ampiezza(PWM) / Fase per conf PWM

CU_S110-CAN, CU_S110-DP, CU_S110-PN

Modificabile: T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: Integer16	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: Modulazione	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
0	1	1

Descrizione: Impostazione dello spostamento di fase per la sfasatura clock.

Per la prima parte di potenza attiva viene indicato se il funzionamento con clock deve iniziare con 0° (valore = 0) o 180° (valore = 1). Il funzionamento con clock di tutte le altre parti di potenza attive avviene in base a questa impostazione.

Nota: La modifica diventa attiva solo dopo un POWER ON.

Il parametro non viene influenzato dall'impostazione di fabbrica.

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

p1821[0...n] Senso di rotazione / Senso di rotazione

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: C2(3)	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: Integer16	**Indice dinamico:** DDS, p0180	**Schema logico:** 1580, 4704, 4710, 5730
Gruppo Par.: Motore	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
0	1	0

Descrizione: Impostazione per la modifica del senso di rotazione.

Una variazione del parametro provoca un'inversione di direzione del motore e del valore attuale dell'encoder senza variazione del valore di riferimento.

Valore:
0: Destrorso
1: Sinistrorso

Dipendenza: Vedi anche: F07434

Attenzione: In caso di commutazione del set di dati dell'azionamento con senso di rotazione impostato in modo diverso e abilitazione degli impulsi viene emessa un'anomalia corrispondente.

Nota: Nel funzionamento con sequenza delle fasi U/V/W, il senso di rotazione viene determinato posizionandosi davanti al lato frontale dell'albero di uscita del motore.

In caso di variazione del senso di rotazione, la direzione del campo rotante del regolatore di corrente viene invertita. Anche il valore attuale del numero di giri (ad es. r0063) viene invertito per cui il senso di regolazione viene mantenuto e internamente si ha un'inversione di direzione allo stesso valore di riferimento. Inoltre vengono invertiti anche i valori attuali di posizione degli encoder attuali (ad es. r0482[0...2]).

p1909[0...n] Identificazione dati del motore, parola di comando / STW IDmot

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: T	**Calcolato:** CALC_MOD_ALL	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: Unsigned16	**Indice dinamico:** MDS, p0130	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: Identificazione motore	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
-	-	0010 0111 0000 0000 bin

Descrizione: Impostazione della configurazione per l'identificazione dati del motore.

Raccomand.: Se è possibile senza pericoli e se nessun'altra forza esterna agisce sul motore, per l'identificazione dati motore a motore fermo si dovrebbe aprire il freno di stazionamento eventualmente presente ed effettuare la sincronizzazione fine del motore prima della misura. In questo modo si determina l'offset dell'angolo di commutazione (p1909.13, p0431).

Campo di bit:

Bit	Nome del segnale	Segnale 1	Segnale 0	FP
08	Misurazione dell'induttanza D	Sì	No	-
09	Misurazione dell'induttanza Q	Sì	No	-
10	Misura di induttanza di campo principale e resistenza rotore	Sì	No	-
13	Misura di angolo di commutazione e senso di rotazione	Sì	No	-
14	Determinazione degli errori di riproduzione della tensione	Sì	No	-

Dipendenza: Vedi anche: p1910, r1912, r1913, r1915, r1925, r1927, r1932, r1933, r1934, r1935, r1936, r1950, r1951

Nota: Per il motore asincrono (ASM) sono attivi i seguenti bit: 8, 9, 10, 13

Per il motore sincrono (SRM) sono attivi i seguenti bit: 8, 9, 13, 14

Per bit 14:

- Dopo che sono stati determinati correttamente gli errori di riproduzione della tensione, la visualizzazione dei valori attuali della tensione di fase r0089, del valore attuale della potenza attiva r0082 e del valore attuale della coppia r0080 risulta sensibilmente più precisa.

- Gli errori di riproduzione della tensione dovrebbero essere identificati con il Motor Module caldo per l'esercizio.

- La temperatura del motore (r0035) non dovrebbe variare troppo (ossia non eseguire l'identificazione subito dopo un ciclo).

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

p1910 Identificazione dati motore da fermo / IDmot da fermo

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 2
Tipo di dati: Integer16	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: Identificazione motore	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
-3	1	0

Descrizione: Impostazione per il controllo dell'identificazione dei dati del motore a motore fermo.

Valore:
-3: Applica parametri identificati
-2: Encoder, conferma inversione valore attuale (F07993)
-1: Avvio identificazione dati motore senza accettazione
0: Inattivo/Blocco
1: Avvio identificazione dati motore con accettazione

Raccomand.: Se ciò è possibile senza correre rischi, prima di eseguire l'identificazione dei dati del motore a motore fermo sarebbe necessario aprire il freno (p1215 = 2) nel caso di motori dotati di freno. In questo modo vengono rilevati anche l'angolo di commutazione e il senso di rotazione.

Dipendenza: Vedi anche: p1909, r1912, r1913, r1915, r1925, r1927, r1932, r1933, r1934, r1935, r1936, r1950, r1951

Vedi anche: F07990, A07991, F07993

Cautela: In caso di motori senza freno oppure di freno aperto (p1215 = 2), la misura a motore fermo può provocare un piccolo movimento.

Attenzione: Il freno di stazionamento motore presente deve essere aperto (p1215 = 2).

Per applicare le impostazioni calcolate in modo permanente, occorre eseguire il salvataggio in modo non volatile (p0971, p0977).

Nota: L'identificazione dati motore può essere selezionata solo quando è attiva la cancellazione impulsi di tutti gli oggetti di azionamento della Control Unit. Dopo la selezione, tutti gli altri oggetti di azionamento della Control Unit vengono bloccati contro l'inserzione finché l'identificazione dati motore non è terminata o deselezionata.

Al termine di un'identificazione dei dati del motore avviata, il parametro viene reimpostato automaticamente su 0.

Un'identificazione dei dati del motore in corso può essere bloccata con p1910 = 0.

r1912 Resistenza statore identificata / R statore identif.

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: Identificazione motore	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
- [Ohm]	- [Ohm]	- [Ohm]

Descrizione: Visualizzazione della resistenza dello statore identificata.

Dipendenza: Vedi anche: p1909, p1910, r1913, r1915, r1925, r1927, r1932, r1933, r1934, r1935, r1936, r1950, r1951

r1913 Costante di tempo del rotore identificata / T rotore identif.

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: Identificazione motore	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: PEM	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
- [ms]	- [ms]	- [ms]

Descrizione: Visualizzazione della costante di tempo del rotore identificata.

Dipendenza: Vedi anche: p1909, p1910, r1912, r1915, r1925, r1927, r1932, r1933, r1934, r1935, r1936, r1950, r1951

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

r1915 Induttanza statorica identificata / L statore identif.

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: Identificazione motore	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
- [mH]	- [mH]	- [mH]

Descrizione: Visualizzazione dell'induttanza statorica identificata.

Dipendenza: Vedi anche: p1909, p1910, r1912, r1913, r1925, r1927, r1932, r1933, r1934, r1935, r1936, r1950, r1951

r1925 Tensione di soglia identificata / V_soglia ident.

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 4
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: Identificazione motore	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
- [Veff]	- [Veff]	- [Veff]

Descrizione: Visualizzazione della tensione di soglia identificata della parte di potenza.

Dipendenza: Vedi anche: p1909, p1910, r1912, r1913, r1915, r1927, r1932, r1933, r1934, r1935, r1936, r1950, r1951

r1927 Resistenza rotore identificata / R rotore identif.

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: Identificazione motore	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
- [Ohm]	- [Ohm]	- [Ohm]

Descrizione: Visualizzazione della resistenza del rotore identificata.

Dipendenza: Vedi anche: p1909, p1910, r1912, r1913, r1915, r1925, r1932, r1933, r1934, r1935, r1936, r1950, r1951

r1932[0...19] Induttanza D identificata / Ld ident

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: Identificazione motore	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
- [mH]	- [mH]	- [mH]

Descrizione: Visualizzazione dell'induttanza d (differenziale) identificata.

Dipendenza: Vedi anche: p1909, p1910, r1912, r1913, r1915, r1925, r1927, r1933, r1934, r1935, r1936, r1950, r1951

Nota: La caratteristica Ld è costituita dalle coppie di valori di p1932 e p1933 con lo stesso indice.
Questo valore corrisponde al valore dell'induttanza di dispersione totale (r0377).

r1933[0...19] Corrente di identificazione induttanza d / Corr ident. Ld

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: Identificazione motore	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
- [Aeff]	- [Aeff]	- [Aeff]

Descrizione: Visualizzazione della corrente di identificazione dell'induttanza d.

Dipendenza: Vedi anche: p1909, p1910, r1912, r1913, r1915, r1925, r1927, r1932, r1934, r1935, r1936, r1950, r1951

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

Nota: La caratteristica Ld è costituita dalle coppie di valori di p1932 e p1933 con lo stesso indice.

r1934[0...9] Induttanza q identificata / Lq ident

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: Identificazione motore	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
- [mH]	- [mH]	- [mH]

Descrizione: Visualizzazione dell'induttanza q (differenziale) identificata.

Dipendenza: Vedi anche: p1909, p1910, r1932, r1933

Nota: La caratteristica Lq è costituita dalle coppie di valori di p1934 ep1935 con lo stesso indice.
Questo valore corrisponde al valore dell'induttanza di dispersione totale (r0377).

r1935[0...20] Corrente di identificazione / I_ident

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: Identificazione motore	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
- [Aeff]	- [Aeff]	- [Aeff]

Descrizione: Visualizzazione della corrente di identificazione per l'identificazione dell'induttanza q ([0...9]), della costante di coppia ([10]) e della caratteristica della coppia ([11...20]).

Indice:
[0] = Corrente di identificazione induttanza q, punto di misura 1
[1] = Corrente di identificazione induttanza q, punto di misura 2
[2] = Corrente di identificazione induttanza q, punto di misura 3
[3] = Corrente di identificazione induttanza q, punto di misura 4
[4] = Corrente di identificazione induttanza q, punto di misura 5
[5] = Corrente di identificazione induttanza q, punto di misura 6
[6] = Corrente di identificazione induttanza q, punto di misura 7
[7] = Corrente di identificazione induttanza q, punto di misura 8
[8] = Corrente di identificazione induttanza q, punto di misura 9
[9] = Corrente di identificazione induttanza q, punto di misura 10
[10] = Corrente di identificazione costante della coppia
[11] = Corrente di identificazione costante coppia, punto di misura 1
[12] = Corrente di identificazione costante coppia, punto di misura 2
[13] = Corrente di identificazione costante coppia, punto di misura 3
[14] = Corrente di identificazione costante coppia, punto di misura 4
[15] = Corrente di identificazione costante coppia, punto di misura 5
[16] = Corrente di identificazione costante coppia, punto di misura 6
[17] = Corrente di identificazione costante coppia, punto di misura 7
[18] = Corrente di identificazione costante coppia, punto di misura 8
[19] = Corrente di identificazione costante coppia, punto di misura 9
[20] = Corrente di identificazione costante coppia, punto di misura 10

Dipendenza: Vedi anche: p1909, p1910, r1934, p1959, p1960

Nota:
- La caratteristica Lq è costituita dalle coppie di valori di r1934 e r1935 con lo stesso indice.
- La costante di coppia viene identificata con la corrente r1935[10] e visualizzata in r1937[0]. Se la costante del momento di riluttanza viene identificata (p1959.7 = 1), la costante di coppia viene identificata con la corrente nominale (p0305) moltiplicata per 1.5, altrimenti con la corrente nominale moltiplicata per 1.0.
- La caratteristica della coppia (r1937[1...10]) viene identificata nell'intervallo tra corrente nominale (p0305) e corrente massima (p0640) (r1935[11...20]).

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

r1936 Induttanza principale identificata / Ident L_H

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: Identificazione motore	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min - [mH]	**Max** - [mH]	**Impostazione di fabbrica** - [mH]

Descrizione: Visualizzazione dell'induttanza principale identificata (circuito equivalente gamma).

Dipendenza: Vedi anche: p1909, p1910, r1913, r1915, r1927, p1959, p1960, r1962, r1963

Nota: Questo valore corrisponde al valore dell'induttanza principale trasformata (r0382).

r1937[0...10] Costante di coppia identificata / kT ident

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: Identificazione motore	**Gruppo delle unità:** 28_1	**Selezione unità:** p0100
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min - [Nm/A]	**Max** - [Nm/A]	**Impostazione di fabbrica** - [Nm/A]

Descrizione: Visualizzazione della costante di coppia/caratteristica della coppia tramite la corrente q.

Indice:
[0] = Costante di coppia identificata
[1] = Costante della coppia identificata, punto di misura 1
[2] = Costante della coppia identificata, punto di misura 2
[3] = Costante della coppia identificata, punto di misura 3
[4] = Costante della coppia identificata, punto di misura 4
[5] = Costante della coppia identificata, punto di misura 5
[6] = Costante della coppia identificata, punto di misura 6
[7] = Costante della coppia identificata, punto di misura 7
[8] = Costante della coppia identificata, punto di misura 8
[9] = Costante della coppia identificata, punto di misura 9
[10] = Costante della coppia identificata, punto di misura 10

Dipendenza: Vedi anche: r1938, r1939, p1959, p1960, r1969

Nota:
- Il valore in r1937[0] corrisponde alla costante di coppia (p0316) ed è stato identificato con la corrente in r1935[10]. Se il momento di riluttanza viene identificato (p1959.7 = 1), la costante di coppia viene identificata con la corrente nominale (p0305) moltiplicata per 1.5, altrimenti con la corrente nominale moltiplicata per 1.0.
- Se gli indici r1937[1...10] sono diversi da zero, visualizzano i valori identificati della costante di coppia per la corrente in r1935[11...20]. La caratteristica della coppia viene identificata nell'intervallo tra corrente nominale (p0305) e corrente massima (p0640).

r1938 Costante di tensione identificata / kE ident

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: Identificazione motore	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min - [Veff]	**Max** - [Veff]	**Impostazione di fabbrica** - [Veff]

Descrizione: Visualizzazione della costante di tensione identificata.

Dipendenza: Vedi anche: r1937, r1939, p1959, p1960, r1969

Nota: Questo valore corrisponde alla costante di tensione (p0317).

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

r1939 Costante del momento di riluttanza identificata / kT rilutt. ident

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: Identificazione motore	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min - [mH]	**Max** - [mH]	**Impostazione di fabbrica** - [mH]

Descrizione: Visualizzazione della costante del momento di riluttanza identificata.

Dipendenza: Vedi anche: r1937, r1938, p1959, p1960, r1969

Nota: Questo valore corrisponde alla costante del momento di riluttanza (p0328).

r1947 Angolo di carico ottimale identificato / phi_carico ident

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: Identificazione motore	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min - [°]	**Max** - [°]	**Impostazione di fabbrica** - [°]

Descrizione: Visualizzazione dell'angolo di carico ottimale identificato.

Nota: Questo valore corrisponde all'angolo di carico ottimale (p0327).

r1948 Corrente di magnetizzazione identificata / I_magn identif.

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: Identificazione motore	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min - [Aeff]	**Max** - [Aeff]	**Impostazione di fabbrica** - [Aeff]

Descrizione: Visualizzazione della corrente di magnetizzazione identificata.

Dipendenza: Vedi anche: r1936, p1959, p1960

Nota: Questo valore corrisponde alla corrente di magnetizzazione (p0320 / r0331).

r1950[0...19] Errori di riproduzione della tensione, valori di tensione / Err ripr val tens

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: Identificazione motore	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min - [V]	**Max** - [V]	**Impostazione di fabbrica** - [V]

Descrizione: La caratteristica identificata dell'errore di riproduzione della tensione viene visualizzata in r1950[0...19] e r1951[0...19].

Dipendenza: Vedi anche: r1951

r1951[0...19] Errori di riproduzione della tensione, valori di corrente / Err ripr val corr

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: Identificazione motore	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min - [A]	**Max** - [A]	**Impostazione di fabbrica** - [A]

Descrizione: La caratteristica identificata dell'errore di riproduzione della tensione viene visualizzata in r1950[0...19] e r1951[0...19].

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

Dipendenza: Vedi anche: r1950

p1958[0...n] Misura in rotazione, tempo di accelerazione/decelerazione / Mis.rot. t_acc_dec

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 2
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** MDS, p0130	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: Identificazione motore	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
-1.00 [s]	999999.00 [s]	-1.00 [s]

Descrizione: Impostazione del tempo di accelerazione/decelerazione per la misura in rotazione.

In caso di valori negativi vale quanto segue:

Se è attivato il modulo funzionale "Canale del valore di riferimento esteso" (r0108.8 = 1), il massimo del tempo di accelerazione/decelerazione del canale del valore di riferimento diventa attivo. Se il modulo funzionale è disattivato, il tempo di accelerazione/decelerazione non diventa attivo.

In caso di valori positivi vale quanto segue:

Il tempo di accelerazione/decelerazione impostato diventa attivo.

Raccomand.: Se ciò è possibile senza correre rischi, per l'identificazione dei dati del motore non deve essere attivato il tempo di accelerazione/decelerazione (p1958 = 0). L'identificazione risulta così completa e più precisa. Se il tempo di accelerazione/decelerazione è attivato, le seguenti fasi dell'identificazione dei dati del motore a motore rotante non possono essere eseguite:

- p1959.5 (identificazione induttanza q)
- p1959.7 (identificazione costante del momento di riluttanza)

Dipendenza: Vedi anche: p1959, p1960

p1959[0...n] Configurazione misura in rotazione / Config. mis. rot.

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: T	**Calcolato:** CALC_MOD_ALL	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: Unsigned16	**Indice dinamico:** MDS, p0130	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: Identificazione motore	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: REL	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
-	-	0000 1110 1110 0111 bin

Descrizione: Impostazione della configurazione della misura in rotazione.

Raccomand.: Se ciò è possibile senza correre rischi, per la misura in rotazione non deve essere attivato alcun blocco di direzione (p1959.14 = 1 e p1959.15 = 1). L'identificazione risulta così completa e più precisa. Quando il blocco di direzione è attivato, la costante del momento di riluttanza (p1959.7) non viene identificata e l'offset dell'angolo di commutazione (p1959.10, p0431) viene definito in modo meno preciso. La costante del momento di riluttanza (p1959.7) non viene identificata neppure nel funzionamento senza encoder.

Campo di bit:

Bit	Nome del segnale	Segnale 1	Segnale 0	FP
00	Riservato	Sì	No	-
01	Identificazione curva caratteristica di saturazione	Sì	No	-
02	Identificazione momento di inerzia	Sì	No	-
05	Identificazione induttanza q	Sì	No	-
06	Identificazione costante di coppia	Sì	No	-
07	Identificazione costante del momento di riluttanza	Sì	No	-
08	Identificazione induttanza q al banco di prova	Sì	No	-
09	Identificazione corrente magnetizzazione / induttanza principale	Sì	No	-
10	Identificazione di angolo di commutazione e senso di rotazione	Sì	No	-
11	Identificazione della resistenza rotore	Sì	No	-
14	Direzione positiva ammessa	Sì	No	-
15	Direzione negativa ammessa	Sì	No	-

Dipendenza: Vedi anche: p1958, p1960

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

Attenzione: L'operazione p1959.8 (identificazione dell'induttanza q al banco di prova) può essere selezionata solo se l'azionamento può essere mantenuto fermo o a un numero di giri ridotto mediante un banco di prova o un altro mezzo meccanico.

Durante le operazioni p1959.2 (identificazione del momento di inerzia) e p1959.6 (identificazione della costante di coppia), il regolatore Vdc_min viene disinserito (p1240).

Durante l'operazione p1959.7 (identificazione della costante del momento di riluttanza), il regolatore Vdc_min e Vdc_max vengono disinseriti (p1240).

Nota: Per il motore asincrono (ASM) sono attivi i seguenti bit: 1, 2, 5, 8, 9, 10, 14, 15

Per il motore sincrono (SRM) sono attivi i seguenti bit: 2, 5, 6, 7, 8, 10, 14, 15

Per bit 05:

Con "Freno di stazionamento motore come controllo sequenziale" (p1215 = 1 o 3), la caratteristica Lq viene misurata approssimativamente solo fino alla corrente nominale del motore (p0305) anziché fino al limite di corrente (p0640). Se ciò è possibile senza correre rischi, prima di eseguire la misura in rotazione nei motori lineari dotati di freno sarebbe necessario aprire il freno (p1215 = 2).

Per bit 10:

Se il freno di stazionamento del motore è impostato come controllo sequenziale (p1215 = 1 o 3), l'angolo di commutazione e il senso di rotazione non vengono misurati. Se ciò è possibile senza correre rischi, prima di eseguire la misura in rotazione nei motori lineari dotati di freno sarebbe necessario aprire il freno (p1215 = 2).

Per bit 14, 15:

Per i bit 14 e 15 = 0 vale quanto segue:

Se è attivato il modulo funzionale "Canale del valore di riferimento esteso" (r0108.8 = 1), il blocco di direzione del canale del valore di riferimento diventa attivo. Se il modulo funzionale è disattivato, il blocco di direzione non diventa attivo.

Se almeno bit 14 = 1 o bit 15 = 1 vale quanto segue:

Il blocco di direzione impostato in p1959 diventa attivo.

p1960 Selezione misura in rotazione / Selez. mis. rot.

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 2
Tipo di dati: Integer16	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: Identificazione motore	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: REL	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
-3	1	0

Descrizione: Attivazione della misura in rotazione.

Valore:
-3: Applica parametri identificati
-2: Encoder, conferma inversione valore attuale (F07993)
-1: Avvio identificazione dati motore senza accettazione
0: Inattivo/Blocco
1: Avvio identificazione dati motore con accettazione

Raccomand.: Se ciò è possibile senza correre rischi, prima di eseguire la misura in rotazione nei motori lineari dotati di freno sarebbe necessario aprire il freno (p1215 = 2). In questo modo vengono rilevati anche l'angolo di commutazione e la direzione.

Dipendenza: Vedi anche: r1934, r1935, r1936, r1937, r1938, r1939, r1947, r1948, p1958, p1959, r1962, r1963, r1969

Vedi anche: F07990, A07991, F07993

Pericolo: Nella misura in rotazione il motore viene accelerato fino al numero di giri massimo. Sono attivi solo il limite di corrente parametrizzato (p0640) e il numero di giri massimo (p1082).

Il comportamento del motore può essere influenzato mediante il blocco di direzione (p1959.14, p1959.15) e il tempo di accelerazione/decelerazione (p1958).

Attenzione: Il freno di stazionamento motore presente deve essere aperto (p1215 = 2).

Per applicare le impostazioni calcolate in modo permanente, occorre eseguire il salvataggio in modo non volatile (p0971, p0977).

Nota: La misura in rotazione può essere selezionata solo con la cancellazione impulsi di tutti gli oggetti di azionamento della Control Unit. Dopo la selezione, tutti gli altri oggetti di azionamento della Control Unit vengono bloccati contro l'inserzione finché la misura in rotazione non è terminata o deselezionata.

In caso di misura in rotazione attivata (p1960 = 1) non è possibile eseguire il salvataggio dei parametri (p0971, p0977).

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

r1962[0...9] Curva caratteristica saturazione, identificaz. corrente magnet. / Car_sat corr_mag

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: Identificazione motore	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: PEM, REL	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
- [%]	- [%]	- [%]

Descrizione: Visualizzazione dei flussi di magnetizzazione della curva caratteristica di saturazione identificata.
I valori sono riferiti a r0331.

Dipendenza: Vedi anche: p1959, p1960, r1963

Nota: La caratteristica di saturazione è costituita dalle coppie di valori di p1962 e p1963 con lo stesso indice.

r1963[0...9] Curva caratteristica saturazione, flusso statore identificato / Flusso car_satur

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: Identificazione motore	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: PEM, REL	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
- [%]	- [%]	- [%]

Descrizione: Visualizzazione del flusso dello statore della curva caratteristica di saturazione identificata.
I valori sono riferiti al flusso statorico in caso di corrente di magnetizzazione (r0331).

Dipendenza: Vedi anche: p1959, p1960, r1962

Nota: La caratteristica di saturazione è costituita dalle coppie di valori di p1962 e p1963 con lo stesso indice.

r1969 Momento di inerzia identificato / Ident mom inerzia

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: Identificazione motore	**Gruppo delle unità:** 25_1	**Selezione unità:** p0100
Non con tipo mot.: REL	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
- [kgm²]	- [kgm²]	- [kgm²]

Descrizione: Visualizzazione del momento di inerzia identificato.

Dipendenza: Azionamenti IEC (p0100 = 0): Unità kg m^2
Azionamenti NEMA (p0100 = 1): Unità lb ft^2
Vedi anche: p0341, p0342, p1498, p1959, p1960

r1973[0...1] Encoder, numero di tacche identificato / N. incr ident

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: Integer32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: Identificazione motore	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: REL	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
-	-	-

Descrizione: Indice 0:
Per i motori rotatori: visualizzazione del numero di tacche dell'encoder identificato (per giro).
Per i motori lineari: numero di tacche al metro. Suddivisione del reticolo = 1/p1973 [metri].
Indice 1:
Per i motori rotativi: senza significato.
Per i motori lineari: graduazione identificata in nm.

Indice: [0] = Motore rotativo, numero di tacche encoder
[1] = Motore lineare, graduazione in nm

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

Attenzione: In base alla precisione di misura (ca. 5 %) p1973 mostra solo l'ordine di grandezza e non può essere assunto direttamente in p0407 o in p0408. Un numero errato di coppie di poli (r0313, p0314) o una larghezza errata delle coppie di poli (p0315) determina un valore errato in p1973.

Nota: Un valore negativo indica una polarità errata del segnale dell'encoder.

p1980[0...n] Metodo PolID / Metodo PolID

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: U, T	**Calcolato:** CALC_MOD_ALL	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: Integer16	**Indice dinamico:** MDS, p0130	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: Identificazione motore	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
0	99	99

Descrizione: Impostazione del metodo di identificazione della posizione dei poli.

Valore:
0: Basato su saturazione 1ª + 2ª armonica
1: Basato su saturazione 1ª armonica
4: Basato su saturazione a 2 livelli
10: Basato sul movimento
99: Nessun metodo selezionato

Dipendenza: Vedi anche: p0325, p0329, p1981, p1982, p1983, r1984, r1985, r1986, r1987, p1990, r1992, p1993, p1994, p1995, p1996, p1997

Vedi anche: F07995

Attenzione: Utilizzando un metodo errato è possibile provocare un'accelerazione incontrollata del motore.

In presenza delle condizioni seguenti il tempo dell'azione integratrice deve essere disattivato (p1996 = 0):

- p1980 = 10 (basato sul movimento)
- Encoder motore con traccia A/B rettangolo (p0404.3 = 1)
- p0430.20 = 0 (misura del tempo di fronte)

Dopo la disattivazione del tempo dell'azione integratrice, aumenta il movimento durante l'identificazione (almeno 90 ° elettrici). Per questo motivo occorre aumentare il percorso massimo (p1981).

Nota: PolID: Identificazione della posizione dei poli

Durante la messa in servizio di un motore dell'elenco, il metodo viene impostato automaticamente a seconda del tipo di motore utilizzato.

Per i motori 1FN3 vale quanto segue:

Non può essere utilizzato un metodo con la 2ª armonica (non utilizzare p1980 = 0, 4).

Per i motori 1FK7 vale quanto segue:

Non può essere utilizzato un metodo a due stadi (non utilizzare p1980 = 4).

Non si può ridurre il valore impostato in p0329.

p1981[0...n] PolID, percorso massimo / Perc max PolID

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: U, T	**Calcolato:** CALC_MOD_ALL	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** MDS, p0130	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: Identificazione motore	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
0 [°]	180 [°]	10 [°]

Descrizione: Impostazione del percorso massimo (angolo elettrico) nell'esecuzione dell'identificazione della posizione dei poli.

Al superamento di questo percorso viene emessa un'anomalia corrispondente.

Dipendenza: Vedi anche: p0325, p0329, p1980, p1982, p1983, r1984, r1985, r1986, r1987, p1990, r1992, p1993, p1994, p1995, p1996, p1997

Vedi anche: F07995

Attenzione: Valore = 180 °: la sorveglianza è disattivata.

Nota: PolID: Identificazione della posizione dei poli

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

p1982[0...n] Selezione PolID / Selezione PolID

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN	**Modificabile:** T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
	Tipo di dati: Integer16	**Indice dinamico:** MDS, p0130	**Schema logico:** -
	Gruppo Par.: Identificazione motore	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
	Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
	Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
	0	2	0

Descrizione: Attivazione dell'identificazione della posizione dei poli per la determinazione dell'angolo di commutazione o della verifica di plausibilità.

Valore:
0: Identificazione posizione dei poli OFF
1: Identificazione posizione dei poli per commutazione
2: Identificazione posizione dei poli per verifica di plausibilità

Raccomand.: Per p1982 = 1:

Viene impiegato in caso di motore sincrono con encoder motore senza informazioni assolute.

Le informazioni relative all'angolo di commutazione assoluto vengono fornite tramite una traccia C/D, sensori di Hall, un encoder assoluto o l'identificazione della posizione dei poli.

Per p1982 = 2:

Viene impiegato in caso di motore sincrono con encoder motore con informazioni assolute per la verifica di queste informazioni.

Dipendenza: Vedi anche: p0325, p0329, p1980, p1981, p1983, r1984, r1985, r1986, r1987, p1990, r1992, p1993, p1994, p1995, p1996, p1997

Nota: PolID: Identificazione della posizione dei poli

p1983 Test PolID / Test PolID

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN	**Modificabile:** U, T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
	Tipo di dati: Unsigned16	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** -
	Gruppo Par.: Identificazione motore	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
	Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
	Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
	0	1	0

Descrizione: Avvio dell'identificazione della posizione dei poli a scopi di test.

p1983 = 1:

Avvio dell'identificazione della posizione dei poli. Il parametro viene azzerato automaticamente dopo l'esecuzione.

Dipendenza: Vedi anche: p0325, p0329, p1980, p1981, p1982, r1984, r1985, r1986, r1987, p1990, r1992, p1993, p1994, p1995, p1996, p1997

Attenzione: Con p1983 = 1 e in assenza di abilitazione impulsi, la funzione viene eseguita solo alla successiva abilitazione impulsi.

Nota: L'esecuzione di questo test non influenza l'angolo di commutazione.

r1984 PolID, differenza angolare / Diff. ang PolID

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN	**Modificabile:** -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
	Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** -
	Gruppo Par.: Identificazione motore	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
	Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
	Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
	- [°]	- [°]	- [°]

Descrizione: Visualizzazione della differenza tra l'angolo di commutazione attuale e l'angolo elettrico calcolato dall'identificazione della posizione dei poli.

Dipendenza: Vedi anche: p0325, p0329, p1980, p1981, p1982, p1983, r1985, r1986, r1987, p1990, r1992, p1993, p1994, p1995, p1996, p1997

Nota: PolID: Identificazione della posizione dei poli

In caso di esecuzione ripetuta dell'identificazione della posizione dei poli tramite p1983, con questo valore è possibile determinare la dispersione dei valori misurati. Nella stessa posizione la dispersione deve essere inferiore a 2 gradi elettrici.

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

r1985 PolID, curva di saturazione / Curva satur. PolID

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: Identificazione motore	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
- [Aeff]	- [Aeff]	- [Aeff]

Descrizione: Visualizzazione della curva di saturazione dell'identificazione della posizione dei poli (metodo della saturazione).

Visualizzazione della curva di corrente dell'identificazione della posizione dei poli (metodo dell'elasticità).

Dipendenza: Vedi anche: p0325, p0329, p1980, p1981, p1982, p1983, r1984, r1986, r1987, p1990, r1992, p1993, p1994, p1995, p1996, p1997

Nota: PolID: Identificazione della posizione dei poli

Per il metodo della saturazione:

I valori per la curva dell'ultima identificazione della posizione dei poli basata sulla saturazione vengono emessi a intervalli di tempo di 1 ms per la registrazione (ad es. Trace).

r1986 PolID, curva di saturazione 2 / Curva sat. PolID 2

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: Identificazione motore	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
-	-	-

Descrizione: Visualizzazione della curva della posizione dei poli dell'identificazione della posizione dei poli basata sull'elasticità.

I valori per la curva dell'ultima identificazione della posizione dei poli vengono emessi a intervalli di tempo di 1 ms per la registrazione (ad es. Trace).

Nota: PolID: Identificazione della posizione dei poli

r1987 PolID, curva di trigger / Curva trigg PolID

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: Identificazione motore	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
- [%]	- [%]	- [%]

Descrizione: Visualizzazione della curva di trigger dell'identificazione della posizione dei poli.

I valori per la curva dell'ultima identificazione della posizione dei poli vengono emessi a intervalli di tempo di 1 ms per la registrazione (ad es. Trace).

I valori per la curva di trigger e la curva di saturazione vengono emessi sincronicamente.

Dipendenza: Vedi anche: p0325, p0329, p1980, p1981, p1982, p1983, r1984, r1985, r1986, p1990, r1992, p1993, p1994, p1995, p1996, p1997

Nota: PolID: Identificazione della posizione dei poli

Dalla curva di trigger possono essere dedotte le seguenti informazioni:

- Il valore -100 % marca l'angolo per l'inizio della misurazione.

- Il valore +100 % marca l'angolo di commutazione determinato dall'identificazione della posizione dei poli.

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

p1990 Regolazione encoder, rilevamento offset angolo di commutazione / Reg. enc. ril. ang

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: U, T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: Integer16	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: Identificazione motore	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
0	1	0

Descrizione: Questa funzione è necessaria solo per i motori sincroni e può essere avviata alla prima messa in servizio oppure dopo la sostituzione di un encoder. La funzione agisce sul set di dati motore attivo.

Durante la regolazione encoder viene rilevato l'offset dell'angolo di commutazione e acquisito in p0431. Durante il rilevamento dell'offset dell'angolo di commutazione viene emesso l'avviso A07971. Al termine del calcolo viene impostato automaticamente p1990 = 0.

p1990 = 0: Disattivato

p1990 = 1: Attivato con acquisizione

Dipendenza: Vedi anche: p0325, p0329, p0431, p1980, p1981, p1982, p1983, r1984, r1985, r1986, r1987

Vedi anche: A07971

Cautela: Per escludere un orientamento errato della posizione elettrica dei poli (movimento incontrollato del motore) e quindi per garantire la sicurezza, è consigliabile controllare l'offset dell'angolo di commutazione calcolato automaticamente (p0431) in base a uno dei metodi seguenti:

Metodo 1:

Impostare il funzionamento senza encoder (p1300 = 20 o p1404 = 0), deselezionare l'identificazione della posizione dei poli (p1982=0), procedere nel funzionamento a vuoto con numero di giri > p1755, correggere l'inversione del valore attuale (p0410.0), ad es. r0061 = r0063, leggere l'errore dell'angolo in r1778, il risultato in r1778 dovrebbe essere circa 0, se |r1778| > 2 gradi, sommare il valore a p0431 tenendo conto del segno e quindi registrarlo in p0431.

Metodo 2:

Impostare il limite di corrente a 0 (p0640 = 0), attivare il posizionamento su riscontro fisso (p1545 = 1), registrare r0089[0] (tensione di fase) e r0093 (posizione dei poli normalizzata elettricamente) ad es. con Trace mentre il motore viene mosso dall'esterno, il passaggio per lo zero in aumento della tensione di fase deve coincidere con il salto 360 ° --> 0 ° di r0093.

Metodo 3:

Misurare la tensione di fase U (misura fase U rispetto a centro stella virtuale mediante 3 resistenze) e r0093 (posizione dei poli normalizzata elettricamente), il passaggio per lo zero in aumento della tensione di fase deve coincidere con il salto 360 ° --> 0 ° di r0093.

Metodo 4:

Calcolare la media da più risultati dell'identificazione della posizione dei poli per scopi di test (p1983) in caso di angoli elettrici diversi, sommare il valore a p0431 tenendo conto del segno e quindi registrarlo in p0431.

Attenzione: Con p1990 = 1 e in assenza di abilitazione impulsi, la funzione viene eseguita solo alla successiva abilitazione impulsi.

Nota: In presenza dell'anomalia F07414 vale quanto segue:

Prima impostare p1990 = 1, quindi tacitare l'anomalia e infine fornire le abilitazioni.

p1991[0...n] Commutazione motore, correzione angolo di commutazione / Corr. angolo comm.

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** MDS, p0130	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: -	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
-180 [°]	180 [°]	0 [°]

Descrizione: Impostazione dell'angolo che viene sommato all'angolo di commutazione.

Cautela: Se la correzione angolare non è impostata correttamente, la commutazione e la regolazione di coppia possono accelerare il motore fino a velocità elevate anche se il valore di riferimento è zero.

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

r1992 PolID, diagnostica / Diagnostica PolID

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: Unsigned16	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: -	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
-	-	-

Descrizione: Visualizzazione delle informazioni di diagnostica per l'identificazione della posizione dei poli (PolID).

Campo di bit:

Bit	Nome del segnale	Segnale 1	Segnale 0	FP
00	Grave errore dell'encoder	Sì	No	-
02	Sosta encoder attiva	Sì	No	-
05	Errore encoder classe 1	Sì	No	-
06	Errore encoder classe 2	Sì	No	-
07	Identificazione della posizione dei poli eseguita per encoder	Sì	No	-
08	Sincronizzazione fine eseguita	Sì	No	-
09	Sincronizzazione grossolana eseguita	Sì	No	-
10	Informazioni esistenti sulla commutazione	Sì	No	-
11	Informazioni esistenti sul numero di giri	Sì	No	-
12	Informazioni esistenti sulla posizione	Sì	No	-
15	Tacca di zero superata	Sì	No	-

Dipendenza: Vedi anche: p0325, p0329, p1980, p1981, p1982, p1983, r1984, r1985, r1986, r1987, p1990, p1993, p1994, p1995, p1996, p1997

Nota: PolID: Identificazione della posizione dei poli

p1993[0...n] PolID basata sul movimento, corrente / PolID I bas.movim

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: U, T	**Calcolato:** CALC_MOD_EQU	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** MDS, p0130	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: Identificazione motore	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
0.00 [Aeff]	20000.00 [Aeff]	0.00 [Aeff]

Descrizione: Impostazione della corrente durante l'esecuzione dell'identificazione della posizione dei poli basata sul movimento.

Dipendenza: Vedi anche: p1980, p1981, p1982, p1983, r1984, r1985, r1986, r1987, p1990, r1992, p1994, p1995, p1996, p1997

Nota: PolID mov: identificazione della posizione dei poli basata sul movimento

p1994[0...n] PolID basata sul movimento, tempo di salita / PolID T bas.movim

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: U, T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** MDS, p0130	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: Identificazione motore	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
0 [ms]	2500 [ms]	100 [ms]

Descrizione: Impostazione del tempo di salita della corrente durante l'esecuzione dell'identificazione della posizione dei poli basata sul movimento.

Dipendenza: Vedi anche: p1980, p1981, p1982, p1983, r1984, r1985, r1986, r1987, p1990, r1992, p1993, p1995, p1996, p1997

Nota: PolID mov: identificazione della posizione dei poli basata sul movimento

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

p1995[0...n] PolID basata sul movimento, guadagno / PolID kp bas.movim

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: U, T	**Calcolato:** CALC_MOD_CON	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** MDS, p0130	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: Identificazione motore	**Gruppo delle unità:** 17_1	**Selezione unità:** p0505
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min 0.000 [Nms/rad]	**Max** 999999.000 [Nms/rad]	**Impostazione di fabbrica** 0.300 [Nms/rad]

Descrizione: Impostazione del guadagno durante l'esecuzione dell'identificazione della posizione dei poli basata sul movimento.

Dipendenza: Vedi anche: p1980, p1981, p1982, p1983, r1984, r1985, r1986, r1987, p1990, r1992, p1993, p1994, p1996, p1997

Nota: PolID mov: identificazione della posizione dei poli basata sul movimento

p1996[0...n] PolID basata sul movimento, tempo azione integratrice / PolID Tn bas.movim

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: U, T	**Calcolato:** CALC_MOD_CON	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** MDS, p0130	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: Identificazione motore	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min 0.0 [ms]	**Max** 500.0 [ms]	**Impostazione di fabbrica** 2.0 [ms]

Descrizione: Impostazione del tempo dell'azione integratrice durante l'esecuzione dell'identificazione della posizione dei poli basata sul movimento.

Dipendenza: Vedi anche: p1980, p1981, p1982, p1983, r1984, r1985, r1986, r1987, p1990, r1992, p1993, p1994, p1995, p1997

Nota: Il valore 0 disattiva la componente I.

Dopo la disattivazione del tempo dell'azione integratrice, aumenta il movimento durante l'identificazione (almeno 90 ° elettrici).

PolID mov: identificazione della posizione dei poli basata sul movimento

p1997[0...n] PolID basata sul movimento, tempo di livellamento / PolID T_liv bas.mo

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: U, T	**Calcolato:** CALC_MOD_CON	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** MDS, p0130	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: Identificazione motore	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min 0.0 [ms]	**Max** 50.0 [ms]	**Impostazione di fabbrica** 0.0 [ms]

Descrizione: Impostazione del tempo di livellamento durante l'esecuzione dell'identificazione della posizione dei poli basata sul movimento.

Dipendenza: Vedi anche: p1980, p1981, p1982, p1983, r1984, r1985, r1986, r1987, p1990, r1992, p1993, p1994, p1995, p1996

Nota: PolID mov: identificazione della posizione dei poli basata sul movimento

p2000 Numero di giri di riferimento, frequenza di riferimento / n_rif f_rif

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: T	**Calcolato:** CALC_MOD_ALL	**Livello di accesso:** 2
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: Comunicazione	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min 6.00 [1/min]	**Max** 210000.00 [1/min]	**Impostazione di fabbrica** 3000.00 [1/min]

Descrizione: Impostazione grandezza di rif. per giri e frequenza.

Tutti i numeri di giri o tutte le frequenze specificate in modo relativo si riferiscono a questa grandezza di riferimento.

La grandezza di riferimento in questo parametro corrisponde al 100 % o rispettivamente a 4000 hex oppure a 4000 0000 hex.:

Dipendenza: Vedi anche: p0500, p2001, p2002, p2003, r2004

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

Nota: Nel calcolo automatico (p0340 = 1, p3900 > 0) avviene una preassegnazione corrispondente solo se la sovrascrittura del parametro non viene bloccata tramite p0573 = 1.

Se viene realizzata un'interconnessione BICO tra grandezze fisiche diverse, le grandezze di riferimento fungono da fattore di conversione interno.

Esempio 1:

Il segnale di un ingresso analogico (es. r4055[0]) viene interconnesso su un valore di riferimento del numero di giri (es. p1070[0]). Ciclicamente il valore di ingresso percentuale attuale viene convertito nel valore di riferimento assoluto del numero di giri tramite il numero di giri di riferimento (p2000).

Esempio 2:

Il valore di riferimento di PROFIBUS (r2050[1]) viene interconnesso su un valore di riferimento del numero di giri (es. p1070[0]). Ciclicamente il valore di ingresso attuale viene convertito in percentuale tramite la normazione 4000 hex impostata in modo fisso. Questo valore percentuale viene convertito nel valore di riferimento assoluto del numero di giri tramite il numero di giri di riferimento (p2000).

p2001 Tensione rif. / Tensione rif.

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: T	**Calcolato:** CALC_MOD_ALL	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: Comunicazione	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
10 [Veff]	100000 [Veff]	1000 [Veff]

Descrizione: Impostazione grandezza riferimento per tensioni.

Tutte le tensioni relativamente specificate si riferiscono a questa grandezza di riferimento. Ciò vale anche per i valori della tensione continua (= valore efficace) come la tensione del circuito intermedio.

La grandezza di riferimento in questo parametro corrisponde al 100 % o rispettivamente a 4000 hex oppure a 4000 0000 hex.

Nota: Nel calcolo automatico (p0340 = 1, p3900 > 0) avviene una preassegnazione corrispondente solo se la sovrascrittura del parametro non viene bloccata tramite p0573 = 1.

Se viene realizzata un'interconnessione BICO tra grandezze fisiche diverse, le grandezze di riferimento fungono da fattore di conversione interno.

Per gli alimentatori la corrente di riferimento viene preimpostata con la tensione di collegamento dell'apparecchio parametrizzata (p0210).

Esempio:

Il valore attuale della tensione del circuito intermedio (r0070) viene collegato ad una presa di misura (es. p0771[0]). Ciclicamente il valore di tensione attuale viene convertito in percentuale della tensione di riferimento (p2001) ed emesso corrispondentemente alla scalatura impostata.

p2002 Corrente di rif. / I_rif

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: T	**Calcolato:** CALC_MOD_ALL	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: Comunicazione	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
0.10 [Aeff]	100000.00 [Aeff]	100.00 [Aeff]

Descrizione: Impostazione della grandezza di riferimento per le correnti.

Tutte le correnti specificate in modo relativo si riferiscono a questa grandezza di riferimento.

La grandezza di riferimento in questo parametro corrisponde al 100 % o rispettivamente a 4000 hex oppure a 4000 0000 hex.

Attenzione: Se l'elaborazione avviene con diversi DDS con dati motore differenti, le grandezze di riferimento restano identiche, in quanto queste non possono essere commutate con i DDS. Deve essere tenuto in considerazione il fattore di conversione risultante (ad esempio registrazioni Trace).

Esempio:

p2002 = 100 A

La grandezza di riferimento 100 A corrisponde a 100%

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

p305[0] = 100 A

La corrente nominale del motore 100 A per MDS0 in DDS0 --> 100 % corrisponde al 100 % della corrente nominale del motore

p305[1] = 50 A

La corrente nominale del motore 50 A per MDS1 in DDS1 --> 100 % corrisponde al 200 % della corrente nominale del motore

Nota: Nel calcolo automatico (p0340 = 1, p3900 > 0) avviene una preassegnazione corrispondente solo se la sovrascrittura del parametro non viene bloccata tramite p0573 = 1.

Se viene realizzata un'interconnessione BICO tra grandezze fisiche diverse, le grandezze di riferimento fungono da fattore di conversione interno.

Per gli alimentatori la grandezza di riferimento viene preimpostata con la corrente di riferimento di rete che si ricava dalla potenza di riferimento e dalla tensione di riferimento di rete parametrizzata (p2002 = r0206 / p0210 / 1.73).

Esempio:

Il valore attuale di una corrente di fase (r0069[0]) viene interconnesso su una presa di misura (es. p0771[0]). Ciclicamente il valore di corrente attuale viene convertito in percentuale della corrente di riferimento (p2002) ed emesso corrispondentemente alla scalatura impostata.

p2003 Coppia di riferimento / M_rif

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: T	**Calcolato:** CALC_MOD_ALL	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: Comunicazione	**Gruppo delle unità:** 7_2	**Selezione unità:** p0505
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
0.01 [Nm]	20000000.00 [Nm]	1.00 [Nm]

Descrizione: Impostazione della grandezza di riferimento per la coppia.

Tutte le coppie specificate in modo relativo si riferiscono a questa grandezza di riferimento.

La grandezza di riferimento in questo parametro corrisponde al 100 % o rispettivamente a 4000 hex oppure a 4000 0000 hex.

Nota: Nel calcolo automatico (p0340 = 1, p3900 > 0) avviene una preassegnazione corrispondente solo se la sovrascrittura del parametro non viene bloccata tramite p0573 = 1.

Se viene realizzata un'interconnessione BICO tra grandezze fisiche diverse, le grandezze di riferimento fungono da fattore di conversione interno.

Esempio:

Il valore attuale della coppia totale (r0079) viene collegato ad una presa di misura (ad es. p0771[0]). Ciclicamente il valore di coppia attuale viene convertito in percentuale della coppia di riferimento (p2003) ed emesso corrispondentemente alla scalatura impostata.

r2004 Potenza rif. / P_rif

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: Comunicazione	**Gruppo delle unità:** 14_10	**Selezione unità:** p0505
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
- [kW]	- [kW]	- [kW]

Descrizione: Visualizzazione della grandezza di riferimento per la potenza.

Tutte le potenze specificate in modo relativo si riferiscono a questa grandezza di riferimento.

La grandezza di riferimento in questo parametro corrisponde al 100 % o rispettivamente a 4000 hex oppure a 4000 0000 hex.

Dipendenza: Questo valore viene calcolato nel modo seguente:

Alimentatore: calcolo da tensione per corrente.

Regolazione: calcolo di coppia per numero di giri.

Vedi anche: p2000, p2001, p2002, p2003

Nota: Se viene realizzata un'interconnessione BICO tra grandezze fisiche diverse, le grandezze di riferimento fungono da fattore di conversione interno.

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

La potenza di riferimento si calcola nel seguente modo:
- 2 * Pi * Numero di giri di riferimento / 60 * coppia di riferimento (motore)
- tensione di riferimento * corrente di riferimento * radice(3) (alimentatore)

p2005 Angolo riferimento / Angolo riferimento

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: T	**Calcolato:** CALC_MOD_ALL	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: Comunicazione	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
90.00 [°]	180.00 [°]	90.00 [°]

Descrizione: Impostazione della grandezza di riferimento per gli angoli

Tutti gli angoli specificati in modo relativo si riferiscono a questa grandezza di riferimento.

La grandezza di riferimento in questo parametro corrisponde al 100 % o rispettivamente a 4000 hex oppure a 4000 0000 hex.

Nota: Nel calcolo automatico (p0340 = 1, p3900 > 0) avviene una preassegnazione corrispondente solo se la sovrascrittura del parametro non viene bloccata tramite p0573 = 1.

Se viene realizzata un'interconnessione BICO tra grandezze fisiche diverse, le grandezze di riferimento fungono da fattore di conversione interno.

p2006 Temperatura di rif / Temp. di rif.

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: T	**Calcolato:** CALC_MOD_ALL	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: Comunicazione	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
50.00 [°C]	300.00 [°C]	100.00 [°C]

Descrizione: Impostazione della grandezza di riferimento per la temperatura.

Tutte le temperature specificate in modo relativo si riferiscono a questa grandezza di riferimento.

La grandezza di riferimento in questo parametro corrisponde al 100 % o rispettivamente a 4000 hex oppure a 4000 0000 hex.

p2007 Accelerazione di riferimento / a_rif

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: T	**Calcolato:** CALC_MOD_ALL	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: Comunicazione	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
0.01 [1/s²]	500000.00 [1/s²]	0.01 [1/s²]

Descrizione: Impostazione della grandezza di riferimento per le accelerazioni.

Tutte le accelerazioni specificate in modo relativo si riferiscono a questa grandezza di riferimento.

La grandezza di riferimento in questo parametro corrisponde al 100 % o rispettivamente a 4000 hex oppure a 4000 0000 hex.

Nota: Nel calcolo automatico (p0340 = 1, p3900 > 0) avviene una preassegnazione corrispondente solo se la sovrascrittura del parametro non viene bloccata tramite p0573 = 1. Se viene realizzata un'interconnessione BICO tra grandezze fisiche diverse, le grandezze di riferimento fungono da fattore di conversione interno.

L'accelerazione di riferimento si calcola nel seguente modo:

Numero di giri di riferimento (p2000) convertito da 1/min in 1/s diviso per 1 s

--> p2007 = p2000 [1/min] / (60 [s/min] * 1 [s])

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

p2016[0...3] CI: Interfaccia messa in servizio USS invio PZD parola / MIS USS invio par.

CU_S110-CAN, CU_S110-DP, CU_S110-PN

Modificabile: U, T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: Unsigned32 / Integer16	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: Comunicazione	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** 4000H	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
-	-	0

Descrizione: Selezione dei PZD da trasmettere tramite l'interfaccia di messa in servizio USS (valori attuali).
I valori attuali sono visualizzati su un Intelligent Operator Panel (IOP).

Indice:
[0] = PZD 1
[1] = PZD 2
[2] = PZD 3
[3] = PZD 4

r2019[0...7] Statistica degli errori interfaccia della messa in servizio / Errori MIS

CU_S110-CAN, CU_S110-DP, CU_S110-PN

Modificabile: -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 4
Tipo di dati: Unsigned32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: Comunicazione	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
-	-	-

Descrizione: Visualizzazione degli errori di ricezione sull'interfaccia della messa in servizio (RS232).

Indice:
[0] = Numero di telegrammi senza errori
[1] = Numero di telegrammi rifiutati
[2] = Numero di errori di framing
[3] = Numero di errori di overrun
[4] = Numero di errori di parità
[5] = Numero di errori segnali di avvio
[6] = Numero di errori checksum
[7] = Numero errori di lunghezza

p2020 Velocità di trasmissione interfaccia bus di campo / Vel_trasm bus camp

CU_S110-DP

Modificabile: T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 2
Tipo di dati: Integer16	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: Comunicazione	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
4	13	8

Descrizione: Impostazione della velocità di trasmissione per l'interfaccia USS del bus di campo.

Valore:
4: 2400 baud
5: 4800 baud
6: 9600 baud
7: 19200 baud
8: 38400 baud
9: 57600 baud
10: 76800 baud
11: 93750 baud
12: 115200 baud
13: 187500 baud

Nota: Int. bus di campo: interfaccia del bus di campo
La modifica di un valore diventa attiva solo dopo un POWER ON.
Il parametro non viene influenzato dall'impostazione di fabbrica.
Se si riseleziona il protocollo, il parametro viene resettato all'impostazione di fabbrica.

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

p2021 Indirizzo interfaccia del bus di campo / Indir. bus campo

CU_S110-DP

Modificabile: T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 2
Tipo di dati: Unsigned16	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: Comunicazione	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
0	31	0

Descrizione: Visualizzazione o impostazione dell'indirizzo per l'interfaccia del bus di campo USS.
L'indirizzo può essere impostato come segue:
1) Tramite switch indirizzi sulla Control Unit
--> p2021 mostra l'indirizzo impostato.
--> La modifica diventa attiva solo dopo un POWER ON.
2) Tramite p2021
--> Solo se tramite lo switch indirizzi è impostato l'indirizzo 0 o un indirizzo valido per il bus di campo selezionato in p2030.
--> L'indirizzo viene memorizzato nella memoria non volatile con la funzione "Copia da RAM a ROM".
--> La modifica diventa attiva solo dopo un POWER ON.

Dipendenza: Vedi anche: p2030

Nota: La modifica di un valore diventa attiva solo dopo un POWER ON.
Il parametro non viene influenzato dall'impostazione di fabbrica.
Se si riseleziona il protocollo, il parametro viene resettato all'impostazione di fabbrica.

p2022 Numero USS PZD per interfaccia bus di campo / USS PZD bus campo

CU_S110-DP

Modificabile: T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 2
Tipo di dati: Unsigned16	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: Comunicazione	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
0	16	2

Descrizione: Impostazione del numero di parole a 16 bit nella componente PZD del telegramma USS per l'interfaccia del bus di campo.

Dipendenza: Vedi anche: p2030

Nota: Il parametro non viene influenzato dall'impostazione di fabbrica.

p2023 Numero USS PKW per interfaccia bus di campo / USS PKW bus campo

CU_S110-DP

Modificabile: T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 2
Tipo di dati: Integer16	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: Comunicazione	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
0	127	127

Descrizione: Impostazione del numero di parole a 16 bit nella componente PKW del telegramma USS per l'interfaccia del bus di campo.

Valore:
0: PKW 0 parole
3: PKW 3 parole
4: PKW 4 parole
127: PKW variabile

Dipendenza: Vedi anche: p2030

Nota: Il parametro non viene influenzato dall'impostazione di fabbrica.

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

r2029[0...7] Statistica degli errori interfaccia del bus di campo / Errori bus campo

CU_S110-DP

Modificabile: -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: Unsigned32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: Comunicazione	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
-	-	-

Descrizione: Visualizzazione degli errori di ricezione sull'interfaccia del bus di campo (USS).

Indice:
[0] = Numero di telegrammi senza errori
[1] = Numero di telegrammi rifiutati
[2] = Numero di errori di framing
[3] = Numero di errori di overrun
[4] = Numero di errori di parità
[5] = Numero di errori segnali di avvio
[6] = Numero di errori checksum
[7] = Numero errori di lunghezza

p2030 Selezione protocollo interfaccia bus di campo / Protoc bus_campo

CU_S110-CAN

Modificabile: T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: Integer16	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: Comunicazione	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
0	4	4

Descrizione: Impostazione del protocollo di comunicazione per l'interfaccia del bus di campo.

Valore:
0: Nessun protocollo
4: CAN

Nota: La modifica di un valore diventa attiva solo dopo un POWER ON.
Il parametro non viene influenzato dall'impostazione di fabbrica.

p2030 Selezione protocollo interfaccia bus di campo / Protoc bus_campo

CU_S110-DP

Modificabile: T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 1
Tipo di dati: Integer16	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: Comunicazione	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
0	3	3

Descrizione: Impostazione del protocollo di comunicazione per l'interfaccia del bus di campo.

Valore:
0: Nessun protocollo
1: USS
3: PROFIBUS

Nota: La modifica di un valore diventa attiva solo dopo un POWER ON.
Il parametro non viene influenzato dall'impostazione di fabbrica.

r2032 Priorità di comando, parola di comando attiva / PcCtrl par_com att

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 2
Tipo di dati: Unsigned16	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: Indicazioni, segnali	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
-	-	-

Descrizione: Visualizzazione della parola di comando attiva 1 (STW1) dell'azionamento in caso di priorità di comando.

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

Campo di bit:

Bit	Nome del segnale	Segnale 1	Segnale 0	FP
00	ON/OFF1	Sì	No	-
01	COp / OFF2	Sì	No	-
02	COp / OFF3	Sì	No	-
03	Abilitazione funzionamento	Sì	No	-
04	Abilitazione del generatore di rampa	Sì	No	-
05	Avvio generatore di rampa	Sì	No	-
06	Abilitazione valore di riferimento del numero di giri	Sì	No	-
07	Tacitaz. anomalia	Sì	No	-
08	JOG bit 0	Sì	No	3030
09	JOG bit 1	Sì	No	3030
10	Contr. da PLC	Sì	No	-

Attenzione: La priorità di comando influenza solo la parola di comando 1 e il valore di riferimento del numero di giri 1. Altre parole di comando o altri valori di riferimento possono essere copiati da un apparecchio di automazione.

Nota: COp: Condizione operativa

p2035 Interfaccia bus di campo USS PKW numero oggetto di azionamento / Num DO USS bus cam

CU_S110-CAN, CU_S110-DP, CU_S110-PN

Modificabile: U, T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 2
Tipo di dati: Integer16	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: Comunicazione	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
1	62	2

Descrizione: Impostazione del numero dell'oggetto di azionamento per la comunicazione tramite l'interfaccia del bus di campo (USS).

Nota: p2035 definisce la destinazione per i job parametri USS (PKW).

p0978[0] definisce la destinazione per i dati di processo USS (PZD).

Il parametro è disponibile globalmente su tutti gli oggetti di azionamento.

Il parametro non viene influenzato dall'impostazione di fabbrica.

p2037 IF1 PROFIdrive STW1.10 = 0, modalità / IF1 PD STW1.10=0

SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: Integer16	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: Comunicazione	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
0	2	0

Descrizione: Impostazione della modalità di elaborazione per PROFIdrive STW1.10 "Controllo da parte del PLC".

Con la prima parola di ricezione (PZD1) viene generalmente ricevuta la parola di comando 1 (conformemente al profilo PROFIdrive). Il comportamento di STW1.10 = 0 corrisponde al profilo PROFIdrive. In caso di applicazioni diverse è possibile adattare il comportamento tramite questo parametro.

Valore:
0: Congela val. riferimento e continua elaborazione segno di vita
1: Congela valori di riferimento e segni di vita
2: Non congelare valori di riferimento

Raccomand.: Non modificare l'impostazione p2037 = 0.

Nota: Se con PZD1 non viene trasmessa la STW1 secondo PROFIdrive (con il bit 10 "controllo da parte del PLC"), occorre impostare p2037 = 2.

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

p2038 IF1 PROFIdrive Parola di comando/parola di stato, Interface Mode / PD STW/ZSW IF Mode

SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: Integer16	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: Comunicazione	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
0	1	0

Descrizione: Impostazione di Interface Mode delle parole di comando e di stato PROFIdrive.

Se si seleziona un telegramma tramite p0922 (p2079), con questo parametro si influenza anche l'assegnazione dei bit nelle parole di comando e di stato specifica per ogni apparecchio.

Valore:
0: SINAMICS
1: SIMODRIVE 611 universal

Dipendenza: Vedi anche: p0922, p2079

Attenzione: Il parametro potrebbe essere protetto per via di p0922 o p2079 e non può essere modificato.

Nota: Per p0922 (p2079) = 100 ... 199 viene impostato automaticamente p2038 = 1 e viene bloccata la modifica di p2038. Per questi telegrammi viene così impostato in modo permanente Interface Mode "SIMODRIVE 611 universal".

p2038 IF1 PROFIdrive Parola di comando/parola di stato, Interface Mode / PD STW/ZSW IF Mode

SERVO_S110-DP (EPOS, Reg. pos.), SERVO_S110-PN (EPOS, Reg. pos.)

Modificabile: T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: Integer16	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: Comunicazione	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
0	0	0

Descrizione: Visualizzazione di Interface Mode delle parole di comando e di stato PROFIdrive.

Valore:
0: SINAMICS

Dipendenza: Vedi anche: p0922, p2079

Attenzione: Il parametro potrebbe essere protetto per via di p0922 o p2079 e non può essere modificato.

Nota: Per p0922 (p2079) = 7, 9, 110, 111 viene impostato automaticamente p2038 = 0 e questo valore non può essere modificato.

p2040 Tempo di sorveglianza interfaccia bus di campo / Sorv_int_bus_camp

CU_S110-CAN, CU_S110-DP, CU_S110-PN

Modificabile: U, T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: Comunicazione	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
0 [ms]	1999999 [ms]	100 [ms]

Descrizione: Impostazione del tempo di sorveglianza per il monitoraggio dei dati di processo ricevuti mediante bus di campo (interfaccia bus di campo).

Se entro questo tempo non vengono ricevuti dati di processo, viene emesso un messaggio corrispondente.

Dipendenza: Vedi anche: F01910

Nota: 0: La sorveglianza è disattivata.

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

p2042 Numero di identificazione PROFIBUS / Numero Ident PB

CU_S110-DP

Modificabile: T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: Integer16	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: Comunicazione	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
0	1	0

Descrizione: Impostazione del numero di identificazione PROFIBUS (PNO-ID).

SINAMICS può funzionare con numeri identificativi diversi su PROFIBUS. Ciò permette di utilizzare un GSD PROFIBUS indipendente dall'apparecchio (ad es. PROFIdrive VIK-NAMUR con numero ident. 3AA0 hex).

Valore:
0: SINAMICS
1: VIK-NAMUR

Nota: Ogni modifica diventa attiva solo dopo un POWER ON.

r2043.0...2 BO: IF1 Stato PZD PROFIdrive / IF1 Stato PZD PD

CU_S110-DP, CU_S110-PN

Modificabile: -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: Unsigned8	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 2410
Gruppo Par.: Comunicazione	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
-	-	-

Descrizione: Visualizzazione dello stato PZD PROFIBUS.

Campo di bit:

Bit	Nome del segnale	Segnale 1	Segnale 0	FP
00	Anomalia valore di riferimento	Sì	No	-
01	Funzionamento con sincronismo di clock attivo	Sì	No	-
02	Bus di campo funz.	Sì	No	-

Dipendenza: Vedi anche: p2044

Nota: Usando il segnale "anomalia valore di riferimento" è possibile sorvegliare il bus e reagire all'anomalia dei valori di riferimento in modo specifico a seconda dell'applicazione.

p2044 IF1 PROFIdrive Ritardo anomalo / IF1 PD rit.anom.

SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: U, T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 2410
Gruppo Par.: Comunicazione	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
0 [s]	100 [s]	0 [s]

Descrizione: Impostazione del tempo di ritardo per l'emissione dell'anomalia F01910 dopo l'errore del valore di riferimento.

Il tempo che intercorre fino all'emissione dell'anomalia può essere utilizzato dall'applicazione. In questo modo si può reagire all'errore con l'azionamento ancora in funzione (ad es. ritiro di emergenza).

Dipendenza: Vedi anche: r2043

Vedi anche: F01910

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

p2045 CI: PROFIdrive sincrono al clock sorg.segnale per funz.vitale master / PD S_s funz master

CU_S110-DP, CU_S110-PN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: Unsigned32 / Integer16	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 2410
Gruppo Par.: Comunicazione	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
-	-	0

Descrizione: Ingresso connettore per la funzionalità vitale del controller PROFIdrive sincrono al clock.
La funzionalità vitale è prevista tra bit 12 e bit 15. I bit da 0 a 11 non vengono valutati.
La funzionalità vitale viene normalmente ricevuta dal controller PROFIdrive in PZD4 (parola di comando 2).

Dipendenza: Vedi anche: p0925, r2065

Attenzione: Il parametro potrebbe essere protetto per via di p0922 o p2079 e non può essere modificato.

p2047 PROFIBUS Tempo di sorveglianza aggiuntivo / PB t_sorv agg.

CU_S110-DP

Modificabile: U, T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 2410
Gruppo Par.: Comunicazione	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
0 [ms]	20000 [ms]	0 [ms]

Descrizione: Impostazione del tempo di sorveglianza aggiuntivo per la sorveglianza dei dati di processo ricevuti mediante PROFIBUS.
Il tempo di sorveglianza aggiuntivo permette il superamento di anomalie del bus di breve durata.
Se entro questo tempo non vengono ricevuti dati di processo, viene emesso un messaggio corrispondente.

Raccomand.: Non impostare il tempo di sorveglianza aggiuntivo nel funzionamento con sincronismo di clock.

Dipendenza: Vedi anche: F01910

Nota: Con STOP Controller il tempo di sorveglianza aggiuntivo non è attivo.

p2048 PROFIdrive, Tempo di campionamento PZD / T_camp_PZD

CU_S110-CAN

Modificabile: C1(3)	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: Comunicazione	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
4.00 [ms]	16.00 [ms]	4.00 [ms]

Descrizione: Impostazione del tempo di campionamento per la comunicazione dei dati di processo (PZD).

Nota: Nel funzionamento con sincronismo di clock vale il tempo di ciclo del bus (Tdp) preimpostato.

p2048 PROFIdrive, Tempo di campionamento PZD / T_camp_PZD

CU_S110-DP, CU_S110-PN

Modificabile: C1(3)	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: Comunicazione	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
1.00 [ms]	16.00 [ms]	4.00 [ms]

Descrizione: Impostazione del tempo di campionamento per la comunicazione dei dati di processo (PZD).

Nota: Nel funzionamento con sincronismo di clock vale il tempo di ciclo del bus (Tdp) preimpostato.

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

r2050[0...4] CO: IF 1 PROFIdrive PZD ricevuto formato parola / IF1 PZD ricev. par

CU_S110-CAN, CU_S110-DP, CU_S110-PN

Modificabile: -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: Integer16	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: Comunicazione	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** 4000H	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
-	-	-

Descrizione: Uscita connettore per l'interconnessione dei dati di processo (valori di riferimento) ricevuti dal controller PROFIdrive con formato parola.

Indice:
[0] = PZD 1
[1] = PZD 2
[2] = PZD 3
[3] = PZD 4
[4] = PZD 5

Nota: IF1: Interface 1

r2050[0...19] CO: IF 1 PROFIdrive PZD ricevuto formato parola / IF1 PZD ricev. par

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: Integer16	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 2440, 2468
Gruppo Par.: Comunicazione	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** 4000H	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
-	-	-

Descrizione: Uscita connettore per l'interconnessione dei dati di processo (valori di riferimento) ricevuti dal controller PROFIdrive con formato parola.

Indice:
[0] = PZD 1
[1] = PZD 2
[2] = PZD 3
[3] = PZD 4
[4] = PZD 5
[5] = PZD 6
[6] = PZD 7
[7] = PZD 8
[8] = PZD 9
[9] = PZD 10
[10] = PZD 11
[11] = PZD 12
[12] = PZD 13
[13] = PZD 14
[14] = PZD 15
[15] = PZD 16
[16] = PZD 17
[17] = PZD 18
[18] = PZD 19
[19] = PZD 20

Dipendenza: Vedi anche: r2060

Attenzione: In caso di interconnessione multipla di un'uscita connettore, tutti gli ingressi connettore devono avere il tipo di dati Integer o FloatingPoint.

Un'interconnessione BICO di un singolo PZD può avvenire solo con r2050 o con r2060.

Nota: IF1: Interface 1

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

p2051[0...20] CI: IF1 PROFIdrive, invio PZD formato parola / IF1 invio PZD par

CU_S110-CAN, CU_S110-DP, CU_S110-PN

Modificabile: U, T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: Unsigned32 / Integer16	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: Comunicazione	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** 4000H	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
-	-	0

Descrizione: Selezione dei dati di processo (valori attuali) da inviare al controller PROFIdrive con formato parola.

Indice:
[0] = PZD 1
[1] = PZD 2
[2] = PZD 3
[3] = PZD 4
[4] = PZD 5
[5] = PZD 6
[6] = PZD 7
[7] = PZD 8
[8] = PZD 9
[9] = PZD 10
[10] = PZD 11
[11] = PZD 12
[12] = PZD 13
[13] = PZD 14
[14] = PZD 15
[15] = PZD 16
[16] = PZD 17
[17] = PZD 18
[18] = PZD 19
[19] = PZD 20
[20] = PZD 21

Attenzione: Il parametro potrebbe essere protetto per via di p0922 o p2079 e non può essere modificato.

Nota: IF1: Interface 1

p2051[0...27] CI: IF1 PROFIdrive, invio PZD formato parola / IF1 invio PZD par

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: U, T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: Unsigned32 / Integer16	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 2470
Gruppo Par.: Comunicazione	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** 4000H	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
-	-	0

Descrizione: Selezione dei dati di processo (valori attuali) da inviare al controller PROFIdrive con formato parola.

Indice:
[0] = PZD 1
[1] = PZD 2
[2] = PZD 3
[3] = PZD 4
[4] = PZD 5
[5] = PZD 6
[6] = PZD 7
[7] = PZD 8
[8] = PZD 9
[9] = PZD 10
[10] = PZD 11
[11] = PZD 12
[12] = PZD 13
[13] = PZD 14
[14] = PZD 15
[15] = PZD 16
[16] = PZD 17
[17] = PZD 18

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

[18] = PZD 19
[19] = PZD 20
[20] = PZD 21
[21] = PZD 22
[22] = PZD 23
[23] = PZD 24
[24] = PZD 25
[25] = PZD 26
[26] = PZD 27
[27] = PZD 28

Dipendenza: Vedi anche: p2061

Attenzione: Il parametro potrebbe essere protetto per via di p0922 o p2079 e non può essere modificato.

Nota: IF1: Interface 1

r2053[0...20] IF1 PROFIdrive Diagnostica, invio PZD formato parola / IF1 Diag invio par

CU_S110-CAN, CU_S110-DP, CU_S110-PN

Modificabile: -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: Unsigned16	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: Comunicazione	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
-	-	-

Descrizione: Visualizzazione dei dati di processo (valori attuali) inviati al controller PROFIdrive con formato parola.

Indice:
[0] = PZD 1
[1] = PZD 2
[2] = PZD 3
[3] = PZD 4
[4] = PZD 5
[5] = PZD 6
[6] = PZD 7
[7] = PZD 8
[8] = PZD 9
[9] = PZD 10
[10] = PZD 11
[11] = PZD 12
[12] = PZD 13
[13] = PZD 14
[14] = PZD 15
[15] = PZD 16
[16] = PZD 17
[17] = PZD 18
[18] = PZD 19
[19] = PZD 20
[20] = PZD 21

Campo di bit:

Bit	Nome del segnale	Segnale 1	Segnale 0	FP
00	Bit 0	On	Off	-
01	Bit 1	On	Off	-
02	Bit 2	On	Off	-
03	Bit 3	On	Off	-
04	Bit 4	On	Off	-
05	Bit 5	On	Off	-
06	Bit 6	On	Off	-
07	Bit 7	On	Off	-
08	Bit 8	On	Off	-
09	Bit 9	On	Off	-
10	Bit 10	On	Off	-
11	Bit 11	On	Off	-
12	Bit 12	On	Off	-
13	Bit 13	On	Off	-
14	Bit 14	On	Off	-
15	Bit 15	On	Off	-

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

Nota: IF1: Interface 1

r2053[0...27] IF1 PROFIdrive Diagnostica, invio PZD formato parola / IF1 Diag invio par

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN	**Modificabile:** -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
	Tipo di dati: Unsigned16	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 2450, 2470
	Gruppo Par.: Comunicazione	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
	Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
	Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
	-	-	-

Descrizione: Visualizzazione dei dati di processo (valori attuali) inviati al controller PROFIdrive con formato parola.

Indice:
[0] = PZD 1
[1] = PZD 2
[2] = PZD 3
[3] = PZD 4
[4] = PZD 5
[5] = PZD 6
[6] = PZD 7
[7] = PZD 8
[8] = PZD 9
[9] = PZD 10
[10] = PZD 11
[11] = PZD 12
[12] = PZD 13
[13] = PZD 14
[14] = PZD 15
[15] = PZD 16
[16] = PZD 17
[17] = PZD 18
[18] = PZD 19
[19] = PZD 20
[20] = PZD 21
[21] = PZD 22
[22] = PZD 23
[23] = PZD 24
[24] = PZD 25
[25] = PZD 26
[26] = PZD 27
[27] = PZD 28

Campo di bit:

Bit	Nome del segnale	Segnale 1	Segnale 0	FP
00	Bit 0	On	Off	-
01	Bit 1	On	Off	-
02	Bit 2	On	Off	-
03	Bit 3	On	Off	-
04	Bit 4	On	Off	-
05	Bit 5	On	Off	-
06	Bit 6	On	Off	-
07	Bit 7	On	Off	-
08	Bit 8	On	Off	-
09	Bit 9	On	Off	-
10	Bit 10	On	Off	-
11	Bit 11	On	Off	-
12	Bit 12	On	Off	-
13	Bit 13	On	Off	-
14	Bit 14	On	Off	-
15	Bit 15	On	Off	-

Dipendenza: Vedi anche: p2051, p2061

Nota: IF1: Interface 1

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

r2054 PROFIBUS Stato / PB Stato

CU_S110-DP	**Modificabile:** -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
	Tipo di dati: Integer16	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 2410
	Gruppo Par.: Comunicazione	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
	Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
	Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
	0	4	-

Descrizione: Visualizzazione di stato dell'interfaccia PROFIBUS.

Valore:
0: Off
1: Nessun collegamento (ricerca baudrate)
2: Collegamento OK (velocità di trasmissione trovata)
3: Collegamento ciclico con master (Data Exchange)
4: Dati ciclici OK

Nota: r2054 = 3:

Nello stato 3 (LED lampeggia verde) si crea un collegamento ciclico con il master PROFIBUS, ma manca uno dei seguenti requisiti per il funzionamento ciclico:

- Non vengono ricevuti valori di riferimento perché il master PROFIBUS si trova nello stato STOP.

Solo per il funzionamento sincrono al clock vale quanto segue:

- L'azionamento non è sincrono perché il telegramma Global Control (GC) è errato.

r2054 = 4:

Nello stato 4 (LED verde) si crea il collegamento ciclico con il master PROFIBUS e vengono ricevuti i valori di riferimento. La sincronizzazione clock è regolare, il Global Control (GC) non presenta errori.

Questo stato non fornisce indicazioni sulla qualità del segnale di funzionalità vitale a sincronismo di clock per gli oggetti di azionamento.

r2055[0...2] PROFIBUS Diagnostica, standard / Diag stand. PB

CU_S110-DP	**Modificabile:** -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
	Tipo di dati: Unsigned16	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 2410
	Gruppo Par.: Comunicazione	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
	Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
	Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
	-	-	-

Descrizione: Visualizzazione diagnostica dell'interfaccia PROFIBUS.

Indice:
[0] = Ind. bus master
[1] = Lunghezza totale Master Input Byte
[2] = Lunghezza totale Master Output Byte

r2057 PROFIBUS Diagnostica switch indirizzi / Diag. indirizzi PB

CU_S110-DP	**Modificabile:** -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
	Tipo di dati: Unsigned16	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 2410
	Gruppo Par.: Comunicazione	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
	Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
	Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
	-	-	-

Descrizione: Visualizzazione dell'impostazione del switch degli indirizzi PROFIBUS "DP ADDRESS" sulla Control Unit.

Dipendenza: Vedi anche: p0918

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

r2060[0...18] CO: IF1 PROFIdrive, PZD ricevuto formato parola doppia / IF1 PZD ric. par.d

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: Integer32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 2440, 2468
Gruppo Par.: Comunicazione	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** 4000H	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
-	-	-

Descrizione: Uscita connettore per l'interconnessione dei dati di processo (valori di riferimento) ricevuti dal controller PROFIdrive con formato parola doppia.

Indice:
[0] = PZD 1 + 2
[1] = PZD 2 + 3
[2] = PZD 3 + 4
[3] = PZD 4 + 5
[4] = PZD 5 + 6
[5] = PZD 6 + 7
[6] = PZD 7 + 8
[7] = PZD 8 + 9
[8] = PZD 9 + 10
[9] = PZD 10 + 11
[10] = PZD 11 + 12
[11] = PZD 12 + 13
[12] = PZD 13 + 14
[13] = PZD 14 + 15
[14] = PZD 15 + 16
[15] = PZD 16 + 17
[16] = PZD 17 + 18
[17] = PZD 18 + 19
[18] = PZD 19 + 20

Dipendenza: Vedi anche: r2050

Attenzione: In caso di interconnessione multipla di un'uscita connettore, tutti gli ingressi connettore devono avere il tipo di dati Integer o FloatingPoint.

Un'interconnessione BICO di un singolo PZD può avvenire solo con r2050 o con r2060.

È possibile utilizzare al massimo 4 indici della funzione "Trace".

Nota: IF1: Interface 1

p2061[0...26] CI: IF1 PROFIdrive, invio PZD formato parola doppia / IF1 inv PZD par d

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: U, T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: Unsigned32 / Integer32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 2470
Gruppo Par.: Comunicazione	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** 4000H	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
-	-	0

Descrizione: Selezione dei dati di processo (valori attuali) da inviare al controller PROFIdrive con formato parola doppia.

Indice:
[0] = PZD 1 + 2
[1] = PZD 2 + 3
[2] = PZD 3 + 4
[3] = PZD 4 + 5
[4] = PZD 5 + 6
[5] = PZD 6 + 7
[6] = PZD 7 + 8
[7] = PZD 8 + 9
[8] = PZD 9 + 10
[9] = PZD 10 + 11
[10] = PZD 11 + 12
[11] = PZD 12 + 13
[12] = PZD 13 + 14
[13] = PZD 14 + 15

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

[14] = PZD 15 + 16
[15] = PZD 16 + 17
[16] = PZD 17 + 18
[17] = PZD 18 + 19
[18] = PZD 19 + 20
[19] = PZD 20 + 21
[20] = PZD 21 + 22
[21] = PZD 22 + 23
[22] = PZD 23 + 24
[23] = PZD 24 + 25
[24] = PZD 25 + 26
[25] = PZD 26 + 27
[26] = PZD 27 + 28

Dipendenza: Vedi anche: p2051

Attenzione: Un'interconnessione BICO di un singolo PZD può avvenire solo con p2051 o con p2061.
Il parametro potrebbe essere protetto per via di p0922 o p2079 e non può essere modificato.

Nota: IF1: Interface 1

r2063[0...26] IF1 PROFIdrive Diagnostica, invio PZD formato parola doppia / IF1 Diag invio DW

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: Unsigned32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 2450, 2470
Gruppo Par.: Comunicazione	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
-	-	-

Descrizione: Visualizzazione dei dati di processo (valori attuali) inviati al controller PROFIdrive con formato parola doppia.

Indice:
[0] = PZD 1 + 2
[1] = PZD 2 + 3
[2] = PZD 3 + 4
[3] = PZD 4 + 5
[4] = PZD 5 + 6
[5] = PZD 6 + 7
[6] = PZD 7 + 8
[7] = PZD 8 + 9
[8] = PZD 9 + 10
[9] = PZD 10 + 11
[10] = PZD 11 + 12
[11] = PZD 12 + 13
[12] = PZD 13 + 14
[13] = PZD 14 + 15
[14] = PZD 15 + 16
[15] = PZD 16 + 17
[16] = PZD 17 + 18
[17] = PZD 18 + 19
[18] = PZD 19 + 20
[19] = PZD 20 + 21
[20] = PZD 21 + 22
[21] = PZD 22 + 23
[22] = PZD 23 + 24
[23] = PZD 24 + 25
[24] = PZD 25 + 26
[25] = PZD 26 + 27
[26] = PZD 27 + 28

Campo di bit:

Bit	Nome del segnale	Segnale 1	Segnale 0	FP
00	Bit 0	On	Off	-
01	Bit 1	On	Off	-
02	Bit 2	On	Off	-
03	Bit 3	On	Off	-
04	Bit 4	On	Off	-
05	Bit 5	On	Off	-

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

06	Bit 6	On	Off	-
07	Bit 7	On	Off	-
08	Bit 8	On	Off	-
09	Bit 9	On	Off	-
10	Bit 10	On	Off	-
11	Bit 11	On	Off	-
12	Bit 12	On	Off	-
13	Bit 13	On	Off	-
14	Bit 14	On	Off	-
15	Bit 15	On	Off	-
16	Bit 16	On	Off	-
17	Bit 17	On	Off	-
18	Bit 18	On	Off	-
19	Bit 19	On	Off	-
20	Bit 20	On	Off	-
21	Bit 21	On	Off	-
22	Bit 22	On	Off	-
23	Bit 23	On	Off	-
24	Bit 24	On	Off	-
25	Bit 25	On	Off	-
26	Bit 26	On	Off	-
27	Bit 27	On	Off	-
28	Bit 28	On	Off	-
29	Bit 29	On	Off	-
30	Bit 30	On	Off	-
31	Bit 31	On	Off	-

Attenzione: È possibile utilizzare al massimo 4 indici della funzione "Trace".

Nota: IF1: Interface 1

r2064[0...7] PROFIdrive Diagnostica, sincronismo di clock / PD Diag sinc clock

CU_S110-DP, CU_S110-PN

Modificabile: -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: Integer32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 2410
Gruppo Par.: Comunicazione	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
-	-	-

Descrizione: Visualizzazione dell'ultimo parametro ricevuto dal controller PROFIdrive per il sincronismo di clock.

I parametri del sincronismo di clock vengono creati con la progettazione del bus e trasmessi dal controller, all'inizio del funzionamento ciclico, al device.

Indice:
[0] = Sincronismo di clock attivato
[1] = Tempo ciclo Bus (Tdp) [µs]
[2] = Tempo ciclo Master (Tmapc) [µs]
[3] = Istante di rilevamento valori attuali (Ti) [µs]
[4] = Momento rilevamento valori di riferimento (To) [µs]
[5] = Tempo Data Exchange (Tdx) [µs]
[6] = Finestra PLL (Tpll-w) [1/12 µs]
[7] = Tempo di ritardo PLL (Tpll-d) [1/12 µs]

r2065 Controller PROFIdrive, diagnostica funzionalità vitale / Contr PD Diag fun

CU_S110-DP, CU_S110-PN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: Unsigned16	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 2410
Gruppo Par.: Comunicazione	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
-	-	-

Descrizione: Visualizzazione di quanto spesso è ultimamente mancata la funzionalità vitale del controller PROFIdrive sincrono al clock.

Al superamento della tolleranza impostata in p0925 viene emesso un messaggio corrispondente.

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

Dipendenza: Vedi anche: F01912

r2074[0...4] IF1 PROFIBUS Diagnostica, indirizzo bus, PZD ricevuto / IF1 Diag indir ric

CU_S110-DP

Modificabile: -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: Unsigned16	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: Comunicazione	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
-	-	-

Descrizione: Visualizzazione dell'indirizzo PROFIBUS dell'emittente da cui viene ricevuto il dato di processo (PZD).

Indice:
[0] = PZD 1
[1] = PZD 2
[2] = PZD 3
[3] = PZD 4
[4] = PZD 5

Nota: IF1: Interface 1

Campo di valori:

0 - 125: Indirizzo bus del trasmettitore

65535: Non assegnato

r2074[0...19] IF1 PROFIBUS Diagnostica, indirizzo bus, PZD ricevuto / IF1 Diag indir ric

SERVO_S110-DP

Modificabile: -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: Unsigned16	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: Comunicazione	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
-	-	-

Descrizione: Visualizzazione dell'indirizzo PROFIBUS dell'emittente da cui viene ricevuto il dato di processo (PZD).

Indice:
[0] = PZD 1
[1] = PZD 2
[2] = PZD 3
[3] = PZD 4
[4] = PZD 5
[5] = PZD 6
[6] = PZD 7
[7] = PZD 8
[8] = PZD 9
[9] = PZD 10
[10] = PZD 11
[11] = PZD 12
[12] = PZD 13
[13] = PZD 14
[14] = PZD 15
[15] = PZD 16
[16] = PZD 17
[17] = PZD 18
[18] = PZD 19
[19] = PZD 20

Nota: IF1: Interface 1

Campo di valori:

0 - 125: Indirizzo bus del trasmettitore

65535: Non assegnato

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

r2075[0...4] IF1 PROFIdrive Diagnostica, offset telegramma, PZD ricevuto / IF1 Diag Offs ric

CU_S110-DP, CU_S110-PN

Modificabile: -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: Unsigned16	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: Comunicazione	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
-	-	-

Descrizione: Visualizzazione dell'offset dei byte del dato di processo nel telegramma di ricezione PROFIdrive (Controller Output).

Indice:
[0] = PZD 1
[1] = PZD 2
[2] = PZD 3
[3] = PZD 4
[4] = PZD 5

Nota: IF1: Interface 1
Campo di valori:
0 - 242: Offset dei byte
65535: Non assegnato

r2075[0...19] IF1 PROFIdrive Diagnostica, offset telegramma, PZD ricevuto / IF1 Diag Offs ric

SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: Unsigned16	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: Comunicazione	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
-	-	-

Descrizione: Visualizzazione dell'offset dei byte del dato di processo nel telegramma di ricezione PROFIdrive (Controller Output).

Indice:
[0] = PZD 1
[1] = PZD 2
[2] = PZD 3
[3] = PZD 4
[4] = PZD 5
[5] = PZD 6
[6] = PZD 7
[7] = PZD 8
[8] = PZD 9
[9] = PZD 10
[10] = PZD 11
[11] = PZD 12
[12] = PZD 13
[13] = PZD 14
[14] = PZD 15
[15] = PZD 16
[16] = PZD 17
[17] = PZD 18
[18] = PZD 19
[19] = PZD 20

Nota: IF1: Interface 1
Campo di valori:
0 - 242: Offset dei byte
65535: Non assegnato

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

r2076[0...20] IF1 PROFIdrive Diagnostica, offset telegramma, invio PZD / IF1 Diag invio off

CU_S110-DP, CU_S110-PN

Modificabile: -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: Unsigned16	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: Comunicazione	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
-	-	-

Descrizione: Visualizzazione dell'offset dei byte del dato di processo nel telegramma di invio PROFIdrive (Controller Input).

Indice:
[0] = PZD 1
[1] = PZD 2
[2] = PZD 3
[3] = PZD 4
[4] = PZD 5
[5] = PZD 6
[6] = PZD 7
[7] = PZD 8
[8] = PZD 9
[9] = PZD 10
[10] = PZD 11
[11] = PZD 12
[12] = PZD 13
[13] = PZD 14
[14] = PZD 15
[15] = PZD 16
[16] = PZD 17
[17] = PZD 18
[18] = PZD 19
[19] = PZD 20
[20] = PZD 21

Nota: IF1: Interface 1
Campo di valori:
0 - 242: Offset dei byte
65535: Non assegnato

r2076[0...27] IF1 PROFIdrive Diagnostica, offset telegramma, invio PZD / IF1 Diag invio off

SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: Unsigned16	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: Comunicazione	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
-	-	-

Descrizione: Visualizzazione dell'offset dei byte del dato di processo nel telegramma di invio PROFIdrive (Controller Input).

Indice:
[0] = PZD 1
[1] = PZD 2
[2] = PZD 3
[3] = PZD 4
[4] = PZD 5
[5] = PZD 6
[6] = PZD 7
[7] = PZD 8
[8] = PZD 9
[9] = PZD 10
[10] = PZD 11
[11] = PZD 12
[12] = PZD 13
[13] = PZD 14
[14] = PZD 15
[15] = PZD 16

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

[16] = PZD 17
[17] = PZD 18
[18] = PZD 19
[19] = PZD 20
[20] = PZD 21
[21] = PZD 22
[22] = PZD 23
[23] = PZD 24
[24] = PZD 25
[25] = PZD 26
[26] = PZD 27
[27] = PZD 28

Nota: IF1: Interface 1
Campo di valori:
0 - 242: Offset dei byte
65535: Non assegnato

r2077[0...15] PROFIBUS Diagnostica indirizzi traffico trasversale / PB Diag ind trasv.

CU_S110-DP

Modificabile: -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: Unsigned8	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: -	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
-	-	-

Descrizione: Visualizzazione degli indirizzi degli slave con i quali è progettato un collegamento mediante traffico trasversale PROFIBUS.

p2079 IF1 PROFIdrive Selezione telegramma PZD esteso / IF1 PD PZD Tel est

CU_S110-DP, CU_S110-PN

Modificabile: T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: Integer16	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: Comunicazione	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
390	999	999

Descrizione: Impostazione dei telegrammi di invio e ricezione.
A differenza che con p0922, con p2079 è possibile impostare un telegramma ed estenderlo successivamente.
Con p0922 < 999 vale quanto segue:
p2079 ha lo stesso valore ed è bloccato. Tutte le interconnessioni ed estensioni contenute nel telegramma sono bloccate.
Con p0922 = 999 vale quanto segue:
p2079 può essere liberamente impostato. Se viene impostato anche p2079 = 999, tutte le interconnessioni sono impostabili.
Con p0922 = 999 e p2079 < 999 vale quanto segue:
Le interconnessioni contenute nel telegramma sono bloccate. Il telegramma può tuttavia essere ampliato.

Valore:
390: Telegramma SIEMENS 390, PZD 2/2
391: Telegramma SIEMENS 391, PZD 3/7
392: Telegramma SIEMENS 392, PZD 3/15
393: Telegramma SIEMENS 393, PZD 4/21
394: Telegramma SIEMENS 394, PZD 3/3
999: Progettazione libera dei telegrammi con BICO

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

p2079 IF1 PROFIdrive Selezione telegramma PZD esteso / IF1 PD PZD Tel est

SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: Integer16	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: Comunicazione	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
1	999	999

Descrizione:

Impostazione dei telegrammi di invio e ricezione.

A differenza che con p0922, con p2079 è possibile impostare un telegramma ed estenderlo successivamente.

Con p0922 < 999 vale quanto segue:

p2079 ha lo stesso valore ed è bloccato. Tutte le interconnessioni ed estensioni contenute nel telegramma sono bloccate.

Con p0922 = 999 vale quanto segue:

p2079 può essere liberamente impostato. Se viene impostato anche p2079 = 999, tutte le interconnessioni sono impostabili.

Con p0922 = 999 e p2079 < 999 vale quanto segue:

Le interconnessioni contenute nel telegramma sono bloccate. Il telegramma può tuttavia essere ampliato.

Valore:

1: Telegramma standard 1, PZD 2/2
2: Telegramma standard 2, PZD 4/4
3: Telegramma standard 3, PZD 5/9
4: Telegramma standard 4, PZD 6/14
102: Telegramma SIEMENS 102, PZD 6/10
103: Telegramma SIEMENS 103, PZD 7/15
999: Progettazione libera dei telegrammi con BICO

Dipendenza:

Vedi anche: p0922

p2079 IF1 PROFIdrive Selezione telegramma PZD esteso / IF1 PD PZD Tel est

SERVO_S110-DP (EPOS, Reg. pos.), SERVO_S110-PN (EPOS, Reg. pos.)

Modificabile: T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: Integer16	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: Comunicazione	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
7	999	999

Descrizione:

Impostazione dei telegrammi di invio e ricezione.

A differenza che con p0922, con p2079 è possibile impostare un telegramma ed estenderlo successivamente.

Con p0922 < 999 vale quanto segue:

p2079 ha lo stesso valore ed è bloccato. Tutte le interconnessioni ed estensioni contenute nel telegramma sono bloccate.

Con p0922 = 999 vale quanto segue:

p2079 può essere liberamente impostato. Se viene impostato anche p2079 = 999, tutte le interconnessioni sono impostabili.

Con p0922 = 999 e p2079 < 999 vale quanto segue:

Le interconnessioni contenute nel telegramma sono bloccate. Il telegramma può tuttavia essere ampliato.

Valore:

7: Telegramma standard 7, PZD 2/2
9: Telegramma standard 9, PZD 10/5
110: Telegramma SIEMENS 110, PZD 12/7
111: Telegramma SIEMENS 111, PZD 12/12
999: Progettazione libera dei telegrammi con BICO

Dipendenza:

Vedi anche: p0922

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

p2079 IF1 PROFIdrive Selezione telegramma PZD esteso / IF1 PD PZD Tel est

SERVO_S110-DP (Reg. pos.), SERVO_S110-PN (Reg. pos.)

Modificabile: T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: Integer16	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: Comunicazione	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
999	999	999

Descrizione: Impostazione dei telegrammi di invio e ricezione.

A differenza che con p0922, con p2079 è possibile impostare un telegramma ed estenderlo successivamente.

Con p0922 < 999 vale quanto segue:

p2079 ha lo stesso valore ed è bloccato. Tutte le interconnessioni ed estensioni contenute nel telegramma sono bloccate.

Con p0922 = 999 vale quanto segue:

p2079 può essere liberamente impostato. Se viene impostato anche p2079 = 999, tutte le interconnessioni sono impostabili.

Con p0922 = 999 e p2079 < 999 vale quanto segue:

Le interconnessioni contenute nel telegramma sono bloccate. Il telegramma può tuttavia essere ampliato.

Valore: 999: Progettazione libera dei telegrammi con BICO

Dipendenza: Vedi anche: p0922

p2080[0...15] BI: Convertitore binettore-connettore, parola di stato 1 / Bin/con ZSW1

Tutti gli oggetti

Modificabile: U, T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: Unsigned32 / Binary	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 2472
Gruppo Par.: Comunicazione	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
-	-	0

Descrizione: Selezione dei bit da inviare al controller PROFIdrive.

I singoli bit vengono riuniti nella parola di stato 1.

Indice:
[0] = Bit 0
[1] = Bit 1
[2] = Bit 2
[3] = Bit 3
[4] = Bit 4
[5] = Bit 5
[6] = Bit 6
[7] = Bit 7
[8] = Bit 8
[9] = Bit 9
[10] = Bit 10
[11] = Bit 11
[12] = Bit 12
[13] = Bit 13
[14] = Bit 14
[15] = Bit 15

Dipendenza: Vedi anche: p2088, r2089

Attenzione: Il parametro potrebbe essere protetto per via di p0922 o p2079 e non può essere modificato.

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

p2081[0...15] BI: Convertitore binettore-connettore, parola di stato 2 / Bin/con ZSW2

Tutti gli oggetti	**Modificabile:** U, T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
	Tipo di dati: Unsigned32 / Binary	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 2472
	Gruppo Par.: Comunicazione	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
	Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
	Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
	-	-	0

Descrizione: Selezione dei bit da inviare al controller PROFIdrive.
I singoli bit vengono riuniti nella parola di stato 2.

Indice:
[0] = Bit 0
[1] = Bit 1
[2] = Bit 2
[3] = Bit 3
[4] = Bit 4
[5] = Bit 5
[6] = Bit 6
[7] = Bit 7
[8] = Bit 8
[9] = Bit 9
[10] = Bit 10
[11] = Bit 11
[12] = Bit 12
[13] = Bit 13
[14] = Bit 14
[15] = Bit 15

Dipendenza: Vedi anche: p2088, r2089

Attenzione: Il parametro potrebbe essere protetto per via di p0922 o p2079 e non può essere modificato.

Nota: In caso di funzionamento sincrono al clock, nella parola di stato 2 i bit da 12 a 15 sono riservati per la trasmissione del segnale di funzionalità vitale e non possono essere interconnessi liberamente.

p2082[0...15] BI: Convertitore binettore-connettore, parola di stato 3 / Bin/con ZSW3

Tutti gli oggetti	**Modificabile:** U, T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
	Tipo di dati: Unsigned32 / Binary	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 2472
	Gruppo Par.: Comunicazione	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
	Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
	Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
	-	-	0

Descrizione: Selezione dei bit da inviare al controller PROFIdrive.
I singoli bit vengono riuniti nella parola di stato libera 3.

Indice:
[0] = Bit 0
[1] = Bit 1
[2] = Bit 2
[3] = Bit 3
[4] = Bit 4
[5] = Bit 5
[6] = Bit 6
[7] = Bit 7
[8] = Bit 8
[9] = Bit 9
[10] = Bit 10
[11] = Bit 11
[12] = Bit 12
[13] = Bit 13
[14] = Bit 14
[15] = Bit 15

Dipendenza: Vedi anche: p2088, r2089

Attenzione: Il parametro potrebbe essere protetto per via di p0922 o p2079 e non può essere modificato.

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

p2083[0...15] BI: Convertitore binettore-connettore, parola di stato 4 / Bin/con ZSW4

Tutti gli oggetti	**Modificabile:** U, T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
	Tipo di dati: Unsigned32 / Binary	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 2472
	Gruppo Par.: Comunicazione	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
	Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
	Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
	-	-	0

Descrizione: Selezione dei bit da inviare al controller PROFIdrive.
I singoli bit vengono riuniti nella parola di stato libera 4.

Indice:
[0] = Bit 0
[1] = Bit 1
[2] = Bit 2
[3] = Bit 3
[4] = Bit 4
[5] = Bit 5
[6] = Bit 6
[7] = Bit 7
[8] = Bit 8
[9] = Bit 9
[10] = Bit 10
[11] = Bit 11
[12] = Bit 12
[13] = Bit 13
[14] = Bit 14
[15] = Bit 15

Dipendenza: Vedi anche: p2088, r2089

p2084[0...15] BI: Convertitore binettore-connettore, parola di stato 5 / Bin/con ZSW5

Tutti gli oggetti	**Modificabile:** U, T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
	Tipo di dati: Unsigned32 / Binary	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 2472
	Gruppo Par.: Comunicazione	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
	Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
	Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
	-	-	0

Descrizione: Selezione dei bit da inviare al controller PROFIdrive.
I singoli bit vengono riuniti nella parola di stato libera 5.

Indice:
[0] = Bit 0
[1] = Bit 1
[2] = Bit 2
[3] = Bit 3
[4] = Bit 4
[5] = Bit 5
[6] = Bit 6
[7] = Bit 7
[8] = Bit 8
[9] = Bit 9
[10] = Bit 10
[11] = Bit 11
[12] = Bit 12
[13] = Bit 13
[14] = Bit 14
[15] = Bit 15

Dipendenza: Vedi anche: p2088, r2089

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

p2088[0...4] Convertitore binettore-connettore, inversione parola di stato / Bin/con inver ZSW

Tutti gli oggetti

Modificabile: U, T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: Unsigned16	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 2472
Gruppo Par.: Comunicazione	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
-	-	0000 0000 0000 0000 bin

Descrizione: Impostazione per l'inversione dei singoli ingressi binettore del convertitore connettore-binettore.

Indice:
[0] = Parola di stato 1
[1] = Parola di stato 2
[2] = Parola di stato libera 3
[3] = Parola di stato libera 4
[4] = Parola di stato libera 5

Campo di bit:

Bit	Nome del segnale	Segnale 1	Segnale 0	FP
00	Bit 0	Invertito	Non invertito	-
01	Bit 1	Invertito	Non invertito	-
02	Bit 2	Invertito	Non invertito	-
03	Bit 3	Invertito	Non invertito	-
04	Bit 4	Invertito	Non invertito	-
05	Bit 5	Invertito	Non invertito	-
06	Bit 6	Invertito	Non invertito	-
07	Bit 7	Invertito	Non invertito	-
08	Bit 8	Invertito	Non invertito	-
09	Bit 9	Invertito	Non invertito	-
10	Bit 10	Invertito	Non invertito	-
11	Bit 11	Invertito	Non invertito	-
12	Bit 12	Invertito	Non invertito	-
13	Bit 13	Invertito	Non invertito	-
14	Bit 14	Invertito	Non invertito	-
15	Bit 15	Invertito	Non invertito	-

Dipendenza: Vedi anche: p2080, p2081, p2082, p2083, r2089

r2089[0...4] CO: Convertitore binettore-connettore, invio parola di stato / Bin/con invio ZSW

Tutti gli oggetti

Modificabile: -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: Unsigned16	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 2472
Gruppo Par.: Comunicazione	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
-	-	-

Descrizione: Uscita connettore per l'interconnessione delle parole di stato a una parola di invio dati di processo.

Indice:
[0] = Parola di stato 1
[1] = Parola di stato 2
[2] = Parola di stato libera 3
[3] = Parola di stato libera 4
[4] = Parola di stato libera 5

Campo di bit:

Bit	Nome del segnale	Segnale 1	Segnale 0	FP
00	Bit 0	On	Off	-
01	Bit 1	On	Off	-
02	Bit 2	On	Off	-
03	Bit 3	On	Off	-
04	Bit 4	On	Off	-
05	Bit 5	On	Off	-
06	Bit 6	On	Off	-
07	Bit 7	On	Off	-
08	Bit 8	On	Off	-
09	Bit 9	On	Off	-
10	Bit 10	On	Off	-

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

11	Bit 11	On	Off	-
12	Bit 12	On	Off	-
13	Bit 13	On	Off	-
14	Bit 14	On	Off	-
15	Bit 15	On	Off	-

Dipendenza: Vedi anche: p2051, p2080, p2081, p2082, p2083

Nota: r2089 forma insieme a p2080 ... p2084 cinque trasformatori binettore-connettore.

r2090.0...15 BO: IF1 PROFIdrive PZD1 ricevuto bit per bit / IF1 PZD1 ric x bit

Tutti gli oggetti

Modificabile: -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: Unsigned16	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 2468
Gruppo Par.: Comunicazione	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
-	-	-

Descrizione: Uscita binettore per l'interconnessione bit per bit del dato di processo 1 ricevuto dal controller PROFIdrive (normalmente parola di comando 1).

Campo di bit:

Bit	Nome del segnale	Segnale 1	Segnale 0	FP
00	Bit 0	On	Off	-
01	Bit 1	On	Off	-
02	Bit 2	On	Off	-
03	Bit 3	On	Off	-
04	Bit 4	On	Off	-
05	Bit 5	On	Off	-
06	Bit 6	On	Off	-
07	Bit 7	On	Off	-
08	Bit 8	On	Off	-
09	Bit 9	On	Off	-
10	Bit 10	On	Off	-
11	Bit 11	On	Off	-
12	Bit 12	On	Off	-
13	Bit 13	On	Off	-
14	Bit 14	On	Off	-
15	Bit 15	On	Off	-

Nota: IF1: Interface 1

r2091.0...15 BO: IF1 PROFIdrive PZD2 ricevuto bit per bit / IF1 PZD2 ric x bit

Tutti gli oggetti

Modificabile: -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: Unsigned16	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 2468
Gruppo Par.: Comunicazione	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
-	-	-

Descrizione: Uscita binettore per l'interconnessione bit per bit del dato di processo 2 ricevuto dal controller PROFIdrive.

Campo di bit:

Bit	Nome del segnale	Segnale 1	Segnale 0	FP
00	Bit 0	On	Off	-
01	Bit 1	On	Off	-
02	Bit 2	On	Off	-
03	Bit 3	On	Off	-
04	Bit 4	On	Off	-
05	Bit 5	On	Off	-
06	Bit 6	On	Off	-
07	Bit 7	On	Off	-
08	Bit 8	On	Off	-
09	Bit 9	On	Off	-
10	Bit 10	On	Off	-
11	Bit 11	On	Off	-
12	Bit 12	On	Off	-

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

13	Bit 13	On	Off	-
14	Bit 14	On	Off	-
15	Bit 15	On	Off	-

Nota: IF1: Interface 1

r2092.0...15 BO: IF1 PROFIdrive PZD3 ricevuto bit per bit / IF1 PZD3 ric x bit

Tutti gli oggetti

Modificabile: -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: Unsigned16	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 2468
Gruppo Par.: Comunicazione	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
-	-	-

Descrizione: Uscita binettore per l'interconnessione bit per bit del dato di processo 3 ricevuto dal controller PROFIdrive.

Campo di bit:

Bit	Nome del segnale	Segnale 1	Segnale 0	FP
00	Bit 0	On	Off	-
01	Bit 1	On	Off	-
02	Bit 2	On	Off	-
03	Bit 3	On	Off	-
04	Bit 4	On	Off	-
05	Bit 5	On	Off	-
06	Bit 6	On	Off	-
07	Bit 7	On	Off	-
08	Bit 8	On	Off	-
09	Bit 9	On	Off	-
10	Bit 10	On	Off	-
11	Bit 11	On	Off	-
12	Bit 12	On	Off	-
13	Bit 13	On	Off	-
14	Bit 14	On	Off	-
15	Bit 15	On	Off	-

Nota: IF1: Interface 1

r2093.0...15 BO: IF1 PROFIdrive PZD4 ricevuto bit per bit / IF1 PZD4 ric x bit

Tutti gli oggetti

Modificabile: -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: Unsigned16	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 2468
Gruppo Par.: Comunicazione	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
-	-	-

Descrizione: Uscita binettore per l'interconnessione bit per bit del dato di processo 4 ricevuto dal controller PROFIdrive (normalmente parola di comando 2).

Campo di bit:

Bit	Nome del segnale	Segnale 1	Segnale 0	FP
00	Bit 0	On	Off	-
01	Bit 1	On	Off	-
02	Bit 2	On	Off	-
03	Bit 3	On	Off	-
04	Bit 4	On	Off	-
05	Bit 5	On	Off	-
06	Bit 6	On	Off	-
07	Bit 7	On	Off	-
08	Bit 8	On	Off	-
09	Bit 9	On	Off	-
10	Bit 10	On	Off	-
11	Bit 11	On	Off	-
12	Bit 12	On	Off	-
13	Bit 13	On	Off	-
14	Bit 14	On	Off	-
15	Bit 15	On	Off	-

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

Nota: IF1: Interface 1

r2094.0...15 BO: Convertitore connettore-binettore, uscita binettore / Con/bin uscita

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: Unsigned16	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 2468
Gruppo Par.: Comunicazione	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
-	-	-

Descrizione: Uscita binettore per l'ulteriore interconnessione bit per bit di una parola dati di processo ricevuta dal controller PROFIdrive.

La scelta del dato di processo avviene con p2099[0].

Campo di bit:

Bit	Nome del segnale	Segnale 1	Segnale 0	FP
00	Bit 0	On	Off	-
01	Bit 1	On	Off	-
02	Bit 2	On	Off	-
03	Bit 3	On	Off	-
04	Bit 4	On	Off	-
05	Bit 5	On	Off	-
06	Bit 6	On	Off	-
07	Bit 7	On	Off	-
08	Bit 8	On	Off	-
09	Bit 9	On	Off	-
10	Bit 10	On	Off	-
11	Bit 11	On	Off	-
12	Bit 12	On	Off	-
13	Bit 13	On	Off	-
14	Bit 14	On	Off	-
15	Bit 15	On	Off	-

Dipendenza: Vedi anche: p2099

r2095.0...15 BO: Convertitore connettore-binettore, uscita binettore / Con/bin uscita

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: Unsigned16	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 2468
Gruppo Par.: Comunicazione	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
-	-	-

Descrizione: Uscita binettore per l'interconnessione bit per bit di una parola dati di processo ricevuta dal controller PROFIdrive.

La scelta del dato di processo avviene con p2099[1].

Campo di bit:

Bit	Nome del segnale	Segnale 1	Segnale 0	FP
00	Bit 0	On	Off	-
01	Bit 1	On	Off	-
02	Bit 2	On	Off	-
03	Bit 3	On	Off	-
04	Bit 4	On	Off	-
05	Bit 5	On	Off	-
06	Bit 6	On	Off	-
07	Bit 7	On	Off	-
08	Bit 8	On	Off	-
09	Bit 9	On	Off	-
10	Bit 10	On	Off	-
11	Bit 11	On	Off	-
12	Bit 12	On	Off	-
13	Bit 13	On	Off	-
14	Bit 14	On	Off	-
15	Bit 15	On	Off	-

Dipendenza: Vedi anche: p2099

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

p2098[0...1] Convertitore connettore-binettore, inversione uscita binettore / Con/bin invers usc

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: U, T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: Unsigned16	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 2468
Gruppo Par.: Comunicazione	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
-	-	0000 0000 0000 0000 bin

Descrizione: Impostazione per l'inversione delle singole uscite binettore del convertitore connettore-binettore.

Con p2098[0] vengono influenzati i segnali di CI: p2099[0].

Con p2098[1] vengono influenzati i segnali di CI: p2099[1].

Campo di bit:

Bit	Nome del segnale	Segnale 1	Segnale 0	FP
00	Bit 0	Invertito	Non invertito	-
01	Bit 1	Invertito	Non invertito	-
02	Bit 2	Invertito	Non invertito	-
03	Bit 3	Invertito	Non invertito	-
04	Bit 4	Invertito	Non invertito	-
05	Bit 5	Invertito	Non invertito	-
06	Bit 6	Invertito	Non invertito	-
07	Bit 7	Invertito	Non invertito	-
08	Bit 8	Invertito	Non invertito	-
09	Bit 9	Invertito	Non invertito	-
10	Bit 10	Invertito	Non invertito	-
11	Bit 11	Invertito	Non invertito	-
12	Bit 12	Invertito	Non invertito	-
13	Bit 13	Invertito	Non invertito	-
14	Bit 14	Invertito	Non invertito	-
15	Bit 15	Invertito	Non invertito	-

Dipendenza: Vedi anche: r2094, r2095, p2099

p2099[0...1] CI: Convertitore connettore-binettore, sorgente del segnale / Con/bin S_s

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: U, T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: Unsigned32 / Integer16	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 2468
Gruppo Par.: Comunicazione	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
-	-	0

Descrizione: Impostazione della sorgente del segnale per il convertitore connettore-binettore.

Come sorgente del segnale può essere selezionata una parola di ricezione dati di processo. I segnali sono a disposizione per l'ulteriore interconnessione bit per bit.

Dipendenza: Vedi anche: r2094, r2095

Nota: Dalla sorgente del segnale impostata tramite ingresso connettore vengono adeguatamente trasformati i 16 bit inferiori.

p2099[0...1] forma insieme a r2094.0...15 e r2095.0...15 due convertitori binettore-connettore:

Ingresso connettore p2099[0] dopo uscita binettore r2094.0...15

Ingresso connettore p2099[1] dopo uscita binettore r2095.0...15

p2100[0...19] Impostare numero di anomalia per reazione all'anomalia / N. reaz. anom

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: U, T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: Unsigned16	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 1750, 8075
Gruppo Par.: Messaggi	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
0	65535	0

Descrizione: Selezione delle anomalie per le quali occorre modificare la reazione.

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

Dipendenza: La selezione dell'anomalia e l'impostazione della reazione desiderata avvengono sotto lo stesso indice.
Vedi anche: p2101

Attenzione: La riparametrizzazione della reazione in caso di anomalia non è possibile nei seguenti casi:
- Se non esiste un numero di anomalia.
- Il tipo di messaggio non è "Anomalia" (F).
- Con l'anomalia presente.

p2101[0...19] Impostazione reazione all'anomalia / Reaz. anom

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN	**Modificabile:** U, T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
	Tipo di dati: Integer16	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 1750, 8075
	Gruppo Par.: Messaggi	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
	Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
	Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
	0	7	0

Descrizione: Impostazione della reazione per l'anomalia selezionata.

Valore:
0: NESSUNO
1: OFF1
2: OFF2
3: OFF3
4: STOP1 (in preparazione)
5: STOP2
6: Frenatura in DC
7: ENCODER (p0491)

Dipendenza: La selezione dell'anomalia e l'impostazione della reazione desiderata avvengono sotto lo stesso indice.
Vedi anche: p2100

Attenzione: La riparametrizzazione della reazione a un'anomalia non è possibile per le anomalie in attesa.

Nota: La reazione all'anomalia può essere modificata solo per le anomalie con contrassegno corrispondente (vedere il Manuale delle liste "Anomalie e avvisi").
Esempio:
F12345 e reazione all'anomalia = OFF3 (OFF1, OFF2, NESSUNA)
--> La reazione all'anomalia preimpostata OFF3 può essere modificata in OFF1, OFF2 o NESSUNA.
Per valore = 1 (OFF1):
frenatura sulla rampa di decelerazione del generatore di rampa e successivo blocco impulsi.
Per valore = 2 (OFF2):
blocco impulsi interno/esterno.
Per valore = 3 (OFF3):
frenatura sulla rampa di decelerazione OFF3 e successivo blocco impulsi.
Per valore = 5 (STOP2):
n_rif = 0
Per valore = 6 (DCBRK):
Il valore può essere impostato solo con p1231 = 3, 4 per tutti i set di dati del motore.
a) Per i motori sincroni (p0300 = 2xx, 4xx) la funzione non è supportata.
b) Per i motori asincroni (p0300 = 1xx) viene attivata la frenatura in DC.
Per valore = 7 (ENCODER (p0491)):
Eventualmente viene eseguita la reazione all'anomalia impostata in p0491.

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

p2102 BI: Tacitazione di tutte le anomalie / Tacit. tutte anom.

CU_S110-CAN, CU_S110-DP, CU_S110-PN

Modificabile: U, T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: Unsigned32 / Binary	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 2546, 8060
Gruppo Par.: Messaggi	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
-	-	0

Descrizione: Impostazione della sorgente del segnale per la tacitazione di tutte le anomalie su tutti gli oggetti di azionamento del sistema di azionamento.

Nota: La tacitazione delle anomalie è attivata con un segnale 0/1.

p2103[0...n] BI: 1. Tacitazione anomalie / 1. Tacita

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: U, T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: Unsigned32 / Binary	**Indice dinamico:** CDS, p0170	**Schema logico:** 2441, 2442, 2443, 2447, 2475, 2546, 9220, 9677, 9678
Gruppo Par.: Messaggi	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
-	-	0

Descrizione: Impostazione della prima sorgente del segnale per la tacitazione delle anomalie.

Attenzione: Il parametro potrebbe essere protetto per via di p0922 o p2079 e non può essere modificato.

Nota: La tacitazione delle anomalie è attivata con un segnale 0/1.

p2104[0...n] BI: 2. Tacitazione anomalie / 2. Tacita

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: U, T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: Unsigned32 / Binary	**Indice dinamico:** CDS, p0170	**Schema logico:** 2546, 8060
Gruppo Par.: Messaggi	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
-	-	0

Descrizione: Impostazione della seconda sorgente del segnale per la tacitazione delle anomalie.

Nota: La tacitazione delle anomalie è attivata con un segnale 0/1.

p2105[0...n] BI: 3. Tacitazione anomalie / 3. Tacita

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: U, T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: Unsigned32 / Binary	**Indice dinamico:** CDS, p0170	**Schema logico:** 2546, 8060
Gruppo Par.: Messaggi	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
-	-	0

Descrizione: Impostazione della terza sorgente del segnale per la tacitazione delle anomalie.

Nota: La tacitazione delle anomalie è attivata con un segnale 0/1.

p2106[0...n] BI: Anomalia esterna 1 / Anomalia esterna 1

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: U, T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: Unsigned32 / Binary	**Indice dinamico:** CDS, p0170	**Schema logico:** 2546
Gruppo Par.: Messaggi	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
-	-	1

Descrizione: Impostazione della sorgente del segnale per l'anomalia esterna 1.

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

Dipendenza: Vedi anche: F07860
Nota: Un'anomalia esterna è attivata con un segnale 1/0.
Se si verifica sulla Control Unit, questa anomalia viene poi trasmessa a tutti gli oggetti di azionamento presenti.

p2107[0...n] BI: Anomalia esterna 2 / Anomalia esterna 2

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN	**Modificabile:** U, T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
	Tipo di dati: Unsigned32 / Binary	**Indice dinamico:** CDS, p0170	**Schema logico:** 2546
	Gruppo Par.: Messaggi	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
	Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
	Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
	-	-	1

Descrizione: Impostazione della sorgente del segnale per l'anomalia esterna 2.
Dipendenza: Vedi anche: F07861
Nota: Un'anomalia esterna è attivata con un segnale 1/0.
Se si verifica sulla Control Unit, questa anomalia viene poi trasmessa a tutti gli oggetti di azionamento presenti.

p2108[0...n] BI: Anomalia esterna 3 / Anomalia esterna 3

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN	**Modificabile:** U, T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
	Tipo di dati: Unsigned32 / Binary	**Indice dinamico:** CDS, p0170	**Schema logico:** 2546
	Gruppo Par.: Messaggi	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
	Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
	Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
	-	-	1

Descrizione: Impostazione della sorgente del segnale per l'anomalia esterna 3.
L'anomalia esterna 3 viene provocata dalla seguente combinazione logica AND:
- BI: p2108 negato
- BI: p3111
- BI: p3112 negato

Dipendenza: Vedi anche: F07862
Nota: Un'anomalia esterna è attivata con un segnale 1/0.
Se si verifica sulla Control Unit, questa anomalia viene poi trasmessa a tutti gli oggetti di azionamento presenti.

r2109[0...63] Tempo di eliminazione anomalia in millisecondi / t_elim anom ms

Tutti gli oggetti	**Modificabile:** -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
	Tipo di dati: Unsigned32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 1750, 8060
	Gruppo Par.: Messaggi	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
	Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
	Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
	- [ms]	- [ms]	- [ms]

Descrizione: Visualizzazione del runtime di sistema in millisecondi in cui è stata eliminata l'anomalia.
Dipendenza: Vedi anche: r0945, r0947, r0948, r0949, r2114, r2130, r2133, r2136, r3115, r3120, r3122
Attenzione: Il tempo si compone di r2136 (giorni) e r2109 (millisecondi).
Nota: I parametri del buffer vengono aggiornati ciclicamente in background (vedere segnale di stato in r2139).
La struttura del buffer delle anomalie e l'assegnazione degli indici sono rappresentate in r0945.

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

r2110[0...63] Num. avviso / Num. avviso

Tutti gli oggetti	**Modificabile:** -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 2
	Tipo di dati: Unsigned16	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 8065
	Gruppo Par.: Messaggi	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
	Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
	Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
	-	-	-

Descrizione: Questo parametro è identico a r2122.

p2111 Contatore avvisi / Contatore avvisi

Tutti gli oggetti	**Modificabile:** U, T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
	Tipo di dati: Unsigned16	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 1750, 8065
	Gruppo Par.: Messaggi	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
	Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
	Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
	0	65535	0

Descrizione: Numero degli avvisi verificatisi dopo l'ultimo ripristino.

Dipendenza: Impostando p2111 = 0 si provocano le seguenti reazioni:
- Tutti gli avvisi passati del buffer avvisi [0...7] vengono copiati nella cronologia avvisi [8...63].
- Il buffer avvisi [0...7] viene cancellato.

Vedi anche: r2110, r2122, r2123, r2124, r2125

Nota: Il parametro è azzerato con POWER ON.

p2112[0...n] BI: Avviso esterno 1 / Avviso esterno 1

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN	**Modificabile:** U, T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
	Tipo di dati: Unsigned32 / Binary	**Indice dinamico:** CDS, p0170	**Schema logico:** 2546
	Gruppo Par.: Messaggi	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
	Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
	Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
	-	-	1

Descrizione: Impostazione della sorgente del segnale per l'avviso esterno 1.

Dipendenza: Vedi anche: A07850

Nota: Un avviso esterno è attivato con un segnale 1/0.

r2114[0...1] Runtime di sistema totale / Runtime sist. tot.

CU_S110-CAN, CU_S110-DP, CU_S110-PN	**Modificabile:** -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
	Tipo di dati: Unsigned32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** -
	Gruppo Par.: Messaggi	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
	Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
	Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
	-	-	-

Descrizione: Visualizzazione del runtime di sistema totale dell'apparecchio di azionamento.
Il tempo si compone di r2114[0] (millisecondi) e r2114[1] (giorni).
Dopo che r2114[0] ha raggiunto il valore 86.400.000 ms (24 ore), questo valore viene azzerato e r2114[1] viene incrementato.

Indice: [0] = Millisecondi
[1] = Giorni

Dipendenza: Vedi anche: r0948, r2109, r2123, r2125, r2130, r2136, r2145, r2146

Nota: Il tempo in r2114 viene utilizzato per la visualizzazione dei tempi in caso di anomalie e avvisi.
I valori del contatore vengono salvati con la disinserzione dell'alimentazione dell'elettronica.
Dopo l'inserzione dell'apparecchio di azionamento i contatori proseguono partendo dall'ultimo valore salvato.

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

p2116[0...n] BI: Avviso esterno 2 / Avviso esterno 2

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN	**Modificabile:** U, T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
	Tipo di dati: Unsigned32 / Binary	**Indice dinamico:** CDS, p0170	**Schema logico:** 2546
	Gruppo Par.: Messaggi	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
	Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
	Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
	-	-	1

Descrizione: Impostazione della sorgente del segnale per l'avviso esterno 2.

Dipendenza: Vedi anche: A07851

Nota: Un avviso esterno è attivato con un segnale 1/0.

p2117[0...n] BI: Avviso esterno 3 / Avviso esterno 3

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN	**Modificabile:** U, T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
	Tipo di dati: Unsigned32 / Binary	**Indice dinamico:** CDS, p0170	**Schema logico:** 2546
	Gruppo Par.: Messaggi	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
	Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
	Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
	-	-	1

Descrizione: Impostazione della sorgente del segnale per l'avviso esterno 3.

Dipendenza: Vedi anche: A07852

Nota: Un avviso esterno è attivato con un segnale 1/0.

p2118[0...19] Impostare numero di messaggio per tipo di messaggio / n_msg tipo_msg

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN	**Modificabile:** U, T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
	Tipo di dati: Unsigned16	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 1750, 8075
	Gruppo Par.: Messaggi	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
	Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
	Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
	0	65535	0

Descrizione: Selezione delle anomalie o degli avvisi per cui occorre modificare il tipo di messaggio.

Dipendenza: La selezione dell'anomalia o dell'avviso e l'impostazione del tipo di messaggio desiderato hanno luogo sotto lo stesso indice.

Vedi anche: p2119

Attenzione: La riparametrizzazione del tipo di messaggio non è possibile nei seguenti casi:

- Se non esiste un numero di messaggio.
- Con messaggio presente.

p2119[0...19] Impostazione tipo di messaggio / Tipo mess.

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN	**Modificabile:** U, T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
	Tipo di dati: Integer16	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 1750, 8075
	Gruppo Par.: Messaggi	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
	Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
	Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
	1	3	1

Descrizione: Impostazione del tipo di messaggio per l'anomalia selezionata o l'avviso selezionato.

Valore:
1: Anomalia (F, ingl. Fault)
2: Avviso (A, ingl. Alarm)
3: Nessun messaggio (N, ingl. No Report)

Dipendenza: La selezione dell'anomalia o dell'avviso e l'impostazione del tipo di messaggio desiderato hanno luogo sotto lo stesso indice.

Vedi anche: p2118

Attenzione: La riparametrizzazione del tipo di messaggio non è possibile per le anomalie o gli avvisi in attesa.

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

Nota: Il tipo di messaggio può essere modificato solo per i messaggi con contrassegno corrispondente.
Esempio:
F12345(A) --> L'anomalia F12345 può essere modificata in un avviso A12345.
In questo caso viene automaticamente cancellato il numero di messaggio eventualmente presente in p2100[0...19] e p2126[0...19].

r2120 CO: Somma delle variazioni del buffer anomalie e avvisi / Somma buffer mod

Tutti gli oggetti

Modificabile: -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 4
Tipo di dati: Unsigned16	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 8065
Gruppo Par.: Messaggi	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
-	-	-

Descrizione: Visualizzazione della somma di tutte le variazioni del buffer anomalie e avvisi nell'apparecchio di azionamento.
Dipendenza: Vedi anche: r0944, r2121

r2121 CO: Contatore variazioni buffer avvisi / Mod.buffer avvisi

Tutti gli oggetti

Modificabile: -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: Unsigned16	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 8065
Gruppo Par.: Messaggi	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
-	-	-

Descrizione: Questo contatore viene incrementato a ogni variazione del buffer avvisi.
Dipendenza: Vedi anche: r2110, r2122, r2123, r2124, r2125

r2122[0...63] Cod.avviso / Cod.avviso

Tutti gli oggetti

Modificabile: -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 2
Tipo di dati: Unsigned16	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 1750, 8065
Gruppo Par.: Messaggi	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
-	-	-

Descrizione: Visualizzazione dei numeri degli avvisi verificatisi.
Dipendenza: Vedi anche: r2110, r2123, r2124, r2125, r2134, r2145, r2146, r3121, r3123
Nota: I parametri del buffer vengono aggiornati ciclicamente in background (vedere segnale di stato in r2139).
Struttura buffer avvisi (in linea di massima):
r2122[0], r2124[0], r2123[0], r2125[0] --> Avviso 1 (più vecchio)
. . .
r2122[7], r2124[7], r2123[7], r2125[7] --> Avviso 8 (più recente)
Se il buffer avvisi è pieno, tutti gli avvisi passati vengono registrati nella cronologia avvisi:
r2122[8], r2124[8], r2123[8], r2125[8] --> Avviso 1 (più recente)
. . .
r2122[63], r2124[63], r2123[63], r2125[63] --> Avviso 56 (più vecchio)

r2123[0...63] Tempo in cui è avvenuto l'avviso in millisecondi / t_arrivo avv. ms

Tutti gli oggetti

Modificabile: -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: Unsigned32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 1750, 8065
Gruppo Par.: Messaggi	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
- [ms]	- [ms]	- [ms]

Descrizione: Visualizzazione del runtime di sistema in millisecondi in cui si è verificato l'avviso.

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

Dipendenza: Vedi anche: r2110, r2114, r2122, r2124, r2125, r2134, r2145, r2146, r3121, r3123
Attenzione: Il tempo si compone di r2145 (giorni) e r2123 (millisecondi).
Nota: I parametri del buffer vengono aggiornati ciclicamente in background (vedere segnale di stato in r2139).
La struttura del buffer degli avvisi e l'assegnazione degli indici sono rappresentate in r2122.

r2124[0...63] Valore avviso / Valore avviso

Tutti gli oggetti

Modificabile: -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: Integer32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 1750, 8065
Gruppo Par.: Messaggi	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
-	-	-

Descrizione: Visualizzazione delle informazioni aggiuntive dell'avviso presentatosi (come numero intero).
Dipendenza: Vedi anche: r2110, r2122, r2123, r2125, r2134, r2145, r2146, r3121, r3123
Nota: I parametri del buffer vengono aggiornati ciclicamente in background (vedere segnale di stato in r2139).
La struttura del buffer degli avvisi e l'assegnazione degli indici sono rappresentate in r2122.

r2125[0...63] Tempo di eliminazione avviso in millisecondi / t_elim avviso ms

Tutti gli oggetti

Modificabile: -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: Unsigned32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 1750, 8065
Gruppo Par.: Messaggi	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
- [ms]	- [ms]	- [ms]

Descrizione: Visualizzazione del runtime di sistema in millisecondi in cui è stato eliminato l'avviso.
Dipendenza: Vedi anche: r2110, r2114, r2122, r2123, r2124, r2134, r2145, r2146, r3121, r3123
Attenzione: Il tempo si compone di r2146 (giorni) e r2125 (millisecondi).
Nota: I parametri del buffer vengono aggiornati ciclicamente in background (vedere segnale di stato in r2139).
La struttura del buffer degli avvisi e l'assegnazione degli indici sono rappresentate in r2122.

p2126[0...19] Impostare numero di anomalia per modalità di tacitazione / Modo_tacit nr_anom

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: U, T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: Unsigned16	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 1750, 8075
Gruppo Par.: Messaggi	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
0	65535	0

Descrizione: Selezione delle anomalie per le quali occorre modificare il tipo di tacitazione.
Dipendenza: La selezione dell'anomalia e l'impostazione del tipo di tacitazione desiderato hanno luogo sotto lo stesso indice.
Vedi anche: p2127
Attenzione: La riparametrizzazione del modo di tacitazione di un'anomalia non è possibile nei seguenti casi:
- Se non esiste un numero di anomalia.
- Il tipo di messaggio non è "Anomalia" (F).
- Con l'anomalia presente.

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

p2127[0...19] Impostazione modalità di tacitazione / Modo tacit.

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: U, T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: Integer16	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 1750, 8075
Gruppo Par.: Messaggi	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
1	3	1

Descrizione: Impostazione del tipo di tacitazione per l'anomalia selezionata.

Valore:
1: Tacitazione solo con POWER ON
2: Tacitazione IMMEDIATAMENTE dopo eliminazione causa d'errore
3: Tacitazione solo con BLOCCO IMPULSI

Dipendenza: La selezione dell'anomalia e l'impostazione del tipo di tacitazione desiderato hanno luogo sotto lo stesso indice.
Vedi anche: p2126

Attenzione: La riparametrizzazione del modo di tacitazione di un'anomalia non è possibile nei seguenti casi:
- Se non esiste un numero di anomalia.
- Il tipo di messaggio non è "Anomalia" (F).
- Con l'anomalia presente.

Nota: La modalità di tacitazione può essere modificata solo per le anomalie con contrassegno corrispondente.
Esempio:
F12345 e modalità tacitazione = IMMEDIATAMENTE (POWER ON)
--> La modalità tacitazione può essere modificata da IMMEDIATAMENTE a POWER ON.

p2128[0...15] Selezione codice di anomalia/avviso per trigger / Trigger mess.

Tutti gli oggetti

Modificabile: U, T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: Unsigned16	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 1750, 8070
Gruppo Par.: Messaggi	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
0	65535	0

Descrizione: Selezione delle anomalie o degli avvisi per i quali deve verificarsi una reazione.

Dipendenza: Vedi anche: r2129

r2129.0...15 CO/BO: Parola di trigger per anomalie e avvisi / Par. trigger

Tutti gli oggetti

Modificabile: -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: Unsigned16	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 1530, 8070
Gruppo Par.: Messaggi	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
-	-	-

Descrizione: Segnale di trigger per le anomalie e gli avvisi selezionati.

Campo di bit:

Bit	Nome del segnale	Segnale 1	Segnale 0	FP
00	Segnale Trigger p2128[0]	On	Off	-
01	Segnale Trigger p2128[1]	On	Off	-
02	Segnale Trigger p2128[2]	On	Off	-
03	Segnale Trigger p2128[3]	On	Off	-
04	Segnale Trigger p2128[4]	On	Off	-
05	Segnale Trigger p2128[5]	On	Off	-
06	Segnale Trigger p2128[6]	On	Off	-
07	Segnale Trigger p2128[7]	On	Off	-
08	Segnale Trigger p2128[8]	On	Off	-
09	Segnale Trigger p2128[9]	On	Off	-
10	Segnale Trigger p2128[10]	On	Off	-
11	Segnale Trigger p2128[11]	On	Off	-
12	Segnale Trigger p2128[12]	On	Off	-

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

13	Segnale Trigger p2128[13]	On	Off	-
14	Segnale Trigger p2128[14]	On	Off	-
15	Segnale Trigger p2128[15]	On	Off	-

Dipendenza: Se si presenta una delle anomalie o uno degli avvisi selezionati in p2128[n], viene impostato il rispettivo bit di questa uscita binettore.
Vedi anche: p2128

Nota: CO: r2129 = 0 --> Nessuno dei messaggi selezionati si è presentato.
CO: r2129 > 0 --> Almeno uno dei messaggi selezionati si è presentato.

r2130[0...63] Tempo in cui è avvenuta l'anomalia in giorni / t_arr anom giorni

Tutti gli oggetti

Modificabile: -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: Unsigned16	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 8060
Gruppo Par.: Messaggi	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
-	-	-

Descrizione: Visualizzazione del runtime di sistema in giorni in cui si è verificata l'anomalia.
Dipendenza: Vedi anche: r0945, r0947, r0948, r0949, r2109, r2114, r2133, r2136, r3115, r3120, r3122
Attenzione: Il tempo si compone di r2130 (giorni) e r0948 (millisecondi).
Nota: I parametri del buffer vengono aggiornati ciclicamente in background (vedere segnale di stato in r2139).

r2131 CO: Cod.anomalia att. / Cod.anomalia att.

Tutti gli oggetti

Modificabile: -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: Unsigned16	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 8060
Gruppo Par.: Messaggi	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
-	-	-

Descrizione: Visualizzazione del codice dell'anomalia meno recente ancora attiva.
Dipendenza: Vedi anche: r3131, r3132
Nota: 0: Nessuna anomalia presente.

r2132 CO: Cod.avviso attuale / Cod.avviso attuale

Tutti gli oggetti

Modificabile: -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: Unsigned16	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 8065
Gruppo Par.: Messaggi	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
-	-	-

Descrizione: Visualizzazione del codice dell'ultimo avviso verificatosi.
Nota: 0: Nessun avviso presente.

r2133[0...63] Valore di anomalia per valori Float / Valore anom Float

Tutti gli oggetti

Modificabile: -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 8060
Gruppo Par.: Messaggi	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
-	-	-

Descrizione: Visualizzazione delle informazioni aggiuntive dell'anomalia verificatasi per valori Float.
Dipendenza: Vedi anche: r0945, r0947, r0948, r0949, r2109, r2130, r2136, r3115
Nota: I parametri del buffer vengono aggiornati ciclicamente in background (vedere segnale di stato in r2139).

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

r2134[0...63] Valore dell'avviso per valori Float / Val. avviso Float

Tutti gli oggetti

Modificabile: -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 8065
Gruppo Par.: Messaggi	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
-	-	-

Descrizione: Visualizzazione delle informazioni aggiuntive dell'avviso presentatosi per valori Float.

Dipendenza: Vedi anche: r2110, r2122, r2123, r2124, r2125, r2145, r2146, r3121, r3123

Nota: I parametri del buffer vengono aggiornati ciclicamente in background (vedere segnale di stato in r2139).

r2135.0...15 CO/BO: Parola di stato anomalie/avvisi 2 / Anom/Avv ZSW 2

Tutti gli oggetti

Modificabile: -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 2
Tipo di dati: Unsigned16	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 1530, 2548
Gruppo Par.: Indicazioni, segnali	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
-	-	-

Descrizione: Visualizzazione della seconda parola di stato delle anomalie e degli avvisi.

Campo di bit:

Bit	Nome del segnale	Segnale 1	Segnale 0	FP
00	Anomalia encoder 1	Sì	No	-
01	Anomalia encoder 2	Sì	No	-
12	Anomalia sovratemperatura motore	Sì	No	-
13	Anomalia sovraccarico termico modulo potenza	Sì	No	-
14	Avviso sovratemperatura motore	Sì	No	-
15	Avviso sovraccarico termico modulo potenza	Sì	No	-

r2136[0...63] Tempo di eliminazione anomalia in giorni / t_elim anom giorni

Tutti gli oggetti

Modificabile: -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: Unsigned16	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 8060
Gruppo Par.: Messaggi	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
-	-	-

Descrizione: Visualizzazione del runtime di sistema in giorni in cui è stata eliminata l'anomalia.

Dipendenza: Vedi anche: r0945, r0947, r0948, r0949, r2109, r2114, r2130, r2133, r3115, r3120, r3122

Attenzione: Il tempo si compone di r2136 (giorni) e r2109 (millisecondi).

Nota: I parametri del buffer vengono aggiornati ciclicamente in background (vedere segnale di stato in r2139).

r2138.7...15 CO/BO: Parola di comando anomalie/avvisi / Avv/anom STW

Tutti gli oggetti

Modificabile: -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 2
Tipo di dati: Unsigned16	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 1530, 2546
Gruppo Par.: Indicazioni, segnali	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
-	-	-

Descrizione: Visualizzazione della parola di comando delle anomalie e degli avvisi.

Campo di bit:

Bit	Nome del segnale	Segnale 1	Segnale 0	FP
07	Tacitaz. anomalia	Sì	No	-
10	Avviso esterno 1 (A07850) attivo	Sì	No	-
11	Avviso esterno 2 (A07851) attivo	Sì	No	-

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

12	Avviso esterno 3 (A07852) attivo	Sì	No	-
13	Anomalia esterna 1 (F07860) attiva	Sì	No	-
14	Anomalia esterna 2 (F07861) attiva	Sì	No	-
15	Anomalia esterna 3 (F07862) attiva	Sì	No	-

Dipendenza: Vedi anche: p2103, p2104, p2105, p2106, p2107, p2108, p2112, p2116, p2117

r2139.0...12 CO/BO: Parola di stato anomalie/avvisi 1 / Anom/Avv ZSW 1

Tutti gli oggetti

Modificabile: - **Calcolato:** - **Livello di accesso:** 2
Tipo di dati: Unsigned16 **Indice dinamico:** - **Schema logico:** 1530, 2548
Gruppo Par.: Indicazioni, segnali **Gruppo delle unità:** - **Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: - **Normalizzazione:** - **Lista esperti:** 1

Min	Max	Impostazione di fabbrica
-	-	-

Descrizione: Visualizzazione della prima parola di stato delle anomalie e degli avvisi.

Campo di bit:

Bit	Nome del segnale	Segnale 1	Segnale 0	FP
00	Tacitazione in corso	Sì	No	-
01	Tacitazione necessaria	Sì	No	-
03	Anomalia attiva	Sì	No	-
05	Messaggio Safety attivo	Sì	No	-
06	Messaggio interno effettivo 1	Sì	No	-
07	Avviso attivo	Sì	No	-
08	Messaggio interno effettivo 2	Sì	No	-
11	Classe di avviso bit 0	High	Low	-
12	Classe di avviso bit 1	High	Low	-

Nota: Per bit 03, 05, 07:

Questi bit vengono impostati se si verifica almeno un'anomalia o un avviso. L'impostazione nel buffer anomalie/avvisi viene ritardata. Il buffer anomalie/avvisi va quindi letto solo se dopo un messaggio "Anomalia attiva"/"Avviso attivo" è stata rilevata anche una modifica nel buffer (r0944, r9744, r2121).

Per bit 06, 08:

Questi bit di stato servono solo per scopi di diagnostica interna.

Per bit 11, 12:

Questi bit di stato permettono una suddivisione in classi di avviso interne e servono esclusivamente per scopi di diagnostica nei sistemi di automazione con funzionalità SINAMICS integrata.

p2140[0...n] Numero di giri di isteresi 2 / N. giri isteresi 2

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: U, T **Calcolato:** CALC_MOD_LIM_REF **Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: FloatingPoint32 **Indice dinamico:** DDS, p0180 **Schema logico:** 8010
Gruppo Par.: Messaggi **Gruppo delle unità:** 3_1 **Selezione unità:** p0505
Non con tipo mot.: - **Normalizzazione:** - **Lista esperti:** 1

Min	Max	Impostazione di fabbrica
0.00 [1/min]	300.00 [1/min]	90.00 [1/min]

Descrizione: Impostazione di numero di giri di isteresi (larghezza di banda) per i seguenti messaggi:

"|n_att| <= valore di soglia numero di giri 2" (BO: r2197.1)

"|n_att| > valore di soglia numero di giri 2" (BO: r2197.2)

Dipendenza: Vedi anche: p2155, r2197

p2141[0...n] Valore di soglia di numero di giri 1 / Soglia n. giri 1

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: U, T **Calcolato:** CALC_MOD_LIM_REF **Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: FloatingPoint32 **Indice dinamico:** DDS, p0180 **Schema logico:** 8010
Gruppo Par.: Messaggi **Gruppo delle unità:** 3_1 **Selezione unità:** p0505
Non con tipo mot.: - **Normalizzazione:** - **Lista esperti:** 1

Min	Max	Impostazione di fabbrica
0.00 [1/min]	210000.00 [1/min]	5.00 [1/min]

Descrizione: Impostazione del valore di soglia di numero di giri per il messaggio "Valore di confronto f o n raggiunto o superato" (BO: r2199.1).

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

Dipendenza: Vedi anche: p2142, r2199

p2142[0...n] Numero di giri di isteresi 1 / N. giri isteresi 1

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN	**Modificabile:** U, T	**Calcolato:** CALC_MOD_LIM_REF	**Livello di accesso:** 3
	Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** DDS, p0180	**Schema logico:** 8010
	Gruppo Par.: Messaggi	**Gruppo delle unità:** 3_1	**Selezione unità:** p0505
	Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
	Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
	0.00 [1/min]	300.00 [1/min]	2.00 [1/min]

Descrizione: Impostazione di numero di giri di isteresi (larghezza di banda) per il messaggio "Valore di confronto f o n raggiunto o superato" (BO: r2199.1).

Dipendenza: Vedi anche: p2141, r2199

p2144[0...n] BI: Abilitazione sorveglianza blocco motore (negata) / Ab.sorv.bl.mot neg

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN	**Modificabile:** U, T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
	Tipo di dati: Unsigned32 / Binary	**Indice dinamico:** CDS, p0170	**Schema logico:** 8012
	Gruppo Par.: -	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
	Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
	Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
	-	-	0

Descrizione: Impostazione della sorgente del segnale per l'abilitazione negata (0 = abilitazione) della sorveglianza blocco motore.

Dipendenza: Vedi anche: p2163, p2164, p2166, r2197, r2198
Vedi anche: F07900

Nota: Se l'abilitazione viene associata a r2197.7, la segnalazione di blocco viene soppressa se non si verifica uno scostamento tra valore di riferimento e valore attuale del numero di giri.

r2145[0...63] Tempo di arrivo avviso in giorni / t_arr. avv.giorni

Tutti gli oggetti	**Modificabile:** -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
	Tipo di dati: Unsigned16	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 8065
	Gruppo Par.: Messaggi	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
	Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
	Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
	-	-	-

Descrizione: Visualizzazione del runtime di sistema in giorni in cui si è verificato l'avviso.

Dipendenza: Vedi anche: r2110, r2114, r2122, r2123, r2124, r2125, r2134, r2146, r3121, r3123

Attenzione: Il tempo si compone di r2145 (giorni) e r2123 (millisecondi).

Nota: I parametri del buffer vengono aggiornati ciclicamente in background (vedere segnale di stato in r2139).

r2146[0...63] Tempo di eliminazione avviso in giorni / t_elim avv.giorni

Tutti gli oggetti	**Modificabile:** -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
	Tipo di dati: Unsigned16	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 8065
	Gruppo Par.: Messaggi	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
	Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
	Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
	-	-	-

Descrizione: Visualizzazione del runtime di sistema in giorni in cui è stato eliminato l'avviso.

Dipendenza: Vedi anche: r2110, r2114, r2122, r2123, r2124, r2125, r2134, r2145, r3121, r3123

Attenzione: Il tempo si compone di r2146 (giorni) e r2125 (millisecondi).

Nota: I parametri del buffer vengono aggiornati ciclicamente in background (vedere segnale di stato in r2139).

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

p2147 Cancellare buffer anomalie di tutti gli oggetti di azionamento / Canc.buffer anom

CU_S110-CAN, CU_S110-DP, CU_S110-PN

Modificabile: U, T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 4
Tipo di dati: Integer16	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 8060
Gruppo Par.: Indicazioni, segnali	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
0	1	0

Descrizione: Impostazione per l'eliminazione del buffer delle anomalie di tutti gli oggetti di azionamento presenti.

Valore:
0: Inattivo
1: Avvio cancellaz. buffer anomalie di tutti gli oggetti azionam.

Dipendenza: Vedi anche: r0945, r0947, r0948, r0949, r2109, r2130, r2133, r2136

Nota: Dopo l'esecuzione viene eseguita automaticamente l'impostazione p2147 = 0.

p2148[0...n] BI: Generatore rampa attivo / GdR attivo

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: U, T	**Calcolato:** CALC_MOD_LIM_REF	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: Unsigned32 / Binary	**Indice dinamico:** CDS, p0170	**Schema logico:** 8011
Gruppo Par.: Messaggi	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
-	-	0

Descrizione: Impostazione della sorgente del segnale "Generatore di rampa attivo" per i seguenti messaggi:
"Differenza tra valore di riferimento e valore attuale del numero di giri entro tolleranza t_on" (BO: r2199.4)
"Accelerazione/decelerazione conclusa" (BO: r2199.5)

Attenzione: Il parametro potrebbe essere protetto per via di p0922 o p2079 e non può essere modificato.

Nota: L'ingresso del binettore viene impostato automaticamente a r1199.2.
Per SERVO vale:
la preimpostazione avviene solo con il modulo funzionale attivato (r0108.8 = 1).

p2149[0...n] Configurazione sorveglianze / Config. sorv.

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: U, T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: Unsigned16	**Indice dinamico:** DDS, p0180	**Schema logico:** 8010, 8013
Gruppo Par.: Messaggi	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
-	-	0000 0000 0000 0000 bin

Descrizione: Impostazione della configurazione per messaggi e sorveglianze.

Campo di bit:

Bit	Nome del segnale	Segnale 1	Segnale 0	FP
00	Abilitare avviso A07903	Sì	No	8010
01	Sorveglianza del carico solo nel 1° quadrante	Sì	No	8013
03	n_att > p2155 isteresi intrinseca	Sì	No	8010
15	Parametrizzazione automatica eseguita (p0340 = 1, p3900 > 0)	Sì	No	-

Dipendenza: Vedi anche: r2197
Vedi anche: A07903

Nota: Per bit 00:
Con il bit impostato, con r2197.7 = 0 (n_rif <> n_att) viene emesso l'avviso A07903.
Per bit 01:
Quando il bit è impostato, la sorveglianza del carico viene eseguita solo nel 1° quadrante a causa dei parametri positivi della caratteristica (p2182 ... p2190).
Per bit 03:
con il bit impostato, r2197 bit 1 e bit 2 vengono calcolati con isteresi separate.

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

Per bit 15:

Il bit indica se è stata eseguita la parametrizzazione automatica (p0340 = 1, p3900 > 0) per i parametri delle funzioni di sorveglianza estese. Se il bit non è impostato, ad es. nell'attivazione della configurazione (p0108.15), la parametrizzazione viene eseguita automaticamente all'avvio se si ha già r3925.0 = 1.

p2150[0...n] Numero di giri di isteresi 3 / N. giri isteresi 3

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: U, T	**Calcolato:** CALC_MOD_LIM_REF	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** DDS, p0180	**Schema logico:** 8010
Gruppo Par.: Messaggi	**Gruppo delle unità:** 3_1	**Selezione unità:** p0505
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
0.00 [1/min]	300.00 [1/min]	2.00 [1/min]

Descrizione: Impostazione di numero di giri di isteresi (larghezza di banda) per i seguenti messaggi:
"|n_att| < valore di soglia numero di giri 3" (BO: r2199.0)
"n_rif >= 0" (BO: r2198.5)
"n_att >= 0" (BO: r2197.3)

Dipendenza: Vedi anche: p2161, r2197, r2199

p2151[0...n] CI: Valore di riferimento del numero di giri per i messaggi / n_rif per msg.

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: Unsigned32 / FloatingPoint32	**Indice dinamico:** CDS, p0170	**Schema logico:** 8010
Gruppo Par.: Messaggi	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** p2000	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
-	-	1438[0]

Descrizione: Impostazione della sorgente del segnale per il valore di riferimento del numero di giri per i seguenti messaggi:
"Differenza tra valore di riferimento e valore attuale del numero di giri entro tolleranza t_off" (BO: r2197.7)
"Accelerazione/decelerazione conclusa" (BO: r2199.5)
"|n_rif| < p2161" (BO: r2198.4)
"n_rif > 0" (BO: r2198.5)

Dipendenza: Vedi anche: r2197, r2198, r2199

p2153[0...n] Filtro del valore attuale di numero di giri, costante di tempo / Filt T n_att

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: U, T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** DDS, p0180	**Schema logico:** 8010
Gruppo Par.: Messaggi	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
0 [ms]	1000000 [ms]	0 [ms]

Descrizione: Impostazione della costante di tempo del componente PT1 per il livellamento del valore attuale di numero di giri/velocità.
Il valore attuale livellato di numero di giri/velocità viene confrontato con i valori di soglia e serve esclusivamente per i messaggi.

Dipendenza: Vedi anche: r2169

p2154[0...n] CI: Valore di riferimento di numero di giri 2 / n_rif 2

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: Unsigned32 / FloatingPoint32	**Indice dinamico:** CDS, p0170	**Schema logico:** 8010
Gruppo Par.: Messaggi	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** p2000	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
-	-	0

Descrizione: Impostazione della sorgente del segnale per il valore di riferimento del numero giri 2.

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

La somma di p2151 e p2154 è utilizzata per i seguenti messaggi:
"Diff. tra val. di rif. e val. att. n. di giri entro tolleranza t_off" (r2197.7)
"Diff. tra val. di rif. e val. att. n. di giri entro tolleranza t_ON" (r2199.4)
"Acceleraz./deceleraz. conclusa" (r2199.5)

Dipendenza: Vedi anche: p2151, r2197, r2199

p2155[0...n] Valore di soglia di numero di giri 2 / Soglia n. giri 2

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: U, T	**Calcolato:** CALC_MOD_LIM_REF	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** DDS, p0180	**Schema logico:** 8010
Gruppo Par.: Messaggi	**Gruppo delle unità:** 3_1	**Selezione unità:** p0505
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min 0.00 [1/min]	**Max** 210000.00 [1/min]	**Impostazione di fabbrica** 900.00 [1/min]

Descrizione: Impostazione del valore di soglia del numero di giri per i seguenti messaggi:
"|n_att| <= valore di soglia numero di giri 2" (BO: r2197.1)
"|n_att| > valore di soglia numero di giri 2" (BO: r2197.2)

Dipendenza: Vedi anche: p2140, r2197

p2156[0...n] Ritardo all'inserzione, valore di confronto raggiunto / Ragg.val.cfr t_rit

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: U, T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 2
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** DDS, p0180	**Schema logico:** 8010
Gruppo Par.: Messaggi	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min 0.0 [ms]	**Max** 10000.0 [ms]	**Impostazione di fabbrica** 0.0 [ms]

Descrizione: Impostazione del tempo di ritardo all'inserzione per il messaggio "valore di confronto raggiunto" (BO: r2199.1).

Dipendenza: Vedi anche: p2141, p2142, r2199

p2161[0...n] Valore di soglia di numero di giri 3 / Soglia n. giri 3

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: U, T	**Calcolato:** CALC_MOD_LIM_REF	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** DDS, p0180	**Schema logico:** 8010
Gruppo Par.: Messaggi	**Gruppo delle unità:** 3_1	**Selezione unità:** p0505
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min 0.00 [1/min]	**Max** 210000.00 [1/min]	**Impostazione di fabbrica** 5.00 [1/min]

Descrizione: Impostazione del valore di soglia del numero di giri per il messaggio "|n_att| < valore di soglia di numero di giri 3" (BO: r2199.0).

Dipendenza: Vedi anche: p2150, r2199

p2162[0...n] Numero di giri di isteresi n_att > n_max / n_att ister>n_max

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: U, T	**Calcolato:** CALC_MOD_LIM_REF	**Livello di accesso:** 2
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** DDS, p0180	**Schema logico:** 8010
Gruppo Par.: Messaggi	**Gruppo delle unità:** 3_1	**Selezione unità:** p0505
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min 0.00 [1/min]	**Max** 60000.00 [1/min]	**Impostazione di fabbrica** 0.00 [1/min]

Descrizione: Impostazione del numero di giri di isteresi (larghezza di banda) per il messaggio "n_att > n_max" (BO: r2197.6).

Dipendenza: Vedi anche: r1084, r1087, r2197

Attenzione: Per p0322 = 0 vale: p2162 <= 0.1 * p0311
Per p0322 > 0 vale: p2162 <= 1.02 * p0322 - p1082
Se viene violata una delle condizioni, p2162 verrà automaticamente ridotto quando si esce della modalità di messa in servizio.

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

Nota: Nel caso di limiti di velocità negativi (r1087) l'isteresi è al di sotto del valore limite e nel caso di limiti di velocità positivi (r1084) l'isteresi è al di sopra del valore limite.

In caso di sovraelongazioni di grande entità nel campo del numero di giri massimo (ad es. a seguito dello sgancio del carico), si consiglia di aumentare, se possibile, la dinamica del regolatore del numero di giri. Se questo non è sufficiente, è possibile aumentare l'isteresi p2162 a un valore superiore al 10 percento del numero di giri nominale solo se il numero di giri nominale del motore (p0322) supera il limite del numero di giri p1082 dello stesso valore.

p2163[0...n] Valore di soglia di numero di giri 4 / Soglia n. giri 4

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: U, T	**Calcolato:** CALC_MOD_LIM_REF	**Livello di accesso:** 2
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** DDS, p0180	**Schema logico:** 8010
Gruppo Par.: Messaggi	**Gruppo delle unità:** 3_1	**Selezione unità:** p0505
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
0.00 [1/min]	210000.00 [1/min]	90.00 [1/min]

Descrizione: Impostazione del valore di soglia del numero di giri per il messaggio "Differenza tra valore di riferimento e valore attuale numero di giri entro tolleranza t_off" (BO: r2197.7).

Dipendenza: Vedi anche: p2164, p2166, r2197

p2164[0...n] Numero di giri di isteresi 4 / N. giri isteresi 4

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: U, T	**Calcolato:** CALC_MOD_LIM_REF	**Livello di accesso:** 2
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** DDS, p0180	**Schema logico:** 8010
Gruppo Par.: Messaggi	**Gruppo delle unità:** 3_1	**Selezione unità:** p0505
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
0.00 [1/min]	200.00 [1/min]	2.00 [1/min]

Descrizione: Impostazione del numero di giri di isteresi (larghezza di banda) per il messaggio "Differenza tra valore di riferimento e valore attuale numero di giri entro tolleranza t_off" (BO: r2197.7).

Dipendenza: Vedi anche: p2163, p2166, r2197

p2166[0...n] Ritardo alla disinserzione n_attuale = n_riferimento / t_rit off n_a=n_r

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: U, T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 2
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** DDS, p0180	**Schema logico:** 8010
Gruppo Par.: Messaggi	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
0.0 [ms]	10000.0 [ms]	200.0 [ms]

Descrizione: Impostazione del ritardo di disinserzione per il messaggio "Differenza tra valore di riferimento e valore attuale numero di giri entro tolleranza t_off" (BO: r2197.7).

Dipendenza: Vedi anche: p2163, p2164, r2197

p2167[0...n] Ritardo all'inserzione n_attuale = n_riferimento / t_on n_att=n_rif

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: U, T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 2
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** DDS, p0180	**Schema logico:** 8010
Gruppo Par.: Messaggi	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
0.0 [ms]	10000.0 [ms]	200.0 [ms]

Descrizione: Impostazione del ritardo all'inserzione per il messaggio "Differenza tra valore di riferimento e valore attuale numero di giri entro tolleranza t_on" (BO: r2199.4).

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

r2169 CO: Valore attuale di numero di giri livellato, messaggi / n_att msg reg

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 2
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 1750, 8010, 8012, 8013
Gruppo Par.: Messaggi	**Gruppo delle unità:** 3_1	**Selezione unità:** p0505
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** p2000	**Lista esperti:** 1
Min - [1/min]	**Max** - [1/min]	**Impostazione di fabbrica** - [1/min]

Descrizione: Visualizzazione del valore attuale livellato del numero di giri per i messaggi.

Dipendenza: Vedi anche: p2153

p2174[0...n] Valore di soglia di numero di giri 1 / Soglia coppia 1

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: U, T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 2
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** DDS, p0180	**Schema logico:** 8012
Gruppo Par.: Messaggi	**Gruppo delle unità:** 7_1	**Selezione unità:** p0505
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min 0.00 [Nm]	**Max** 20000000.00 [Nm]	**Impostazione di fabbrica** 5.13 [Nm]

Descrizione: Impostazione del valore di soglia di coppia per il messaggio "Valore di riferimento della coppia < Valore di soglia della coppia 1" (BO: r2198.10).

Dipendenza: Vedi anche: p2195, r2198

p2175[0...n] Motore bloccato, soglia di numero di giri / Sog_n blocco mot

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: U, T	**Calcolato:** CALC_MOD_LIM_REF	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** DDS, p0180	**Schema logico:** 8012
Gruppo Par.: Messaggi	**Gruppo delle unità:** 3_1	**Selezione unità:** p0505
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min 0.00 [1/min]	**Max** 210000.00 [1/min]	**Impostazione di fabbrica** 120.00 [1/min]

Descrizione: Impostazione della soglia del numero di giri per il messaggio "Motore bloccato" (BO: r2198.6).

Dipendenza: Vedi anche: p0500, p2177, r2198

p2177[0...n] Motore bloccato, tempo di ritardo / t_rit bloc mot.

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: U, T	**Calcolato:** CALC_MOD_LIM_REF	**Livello di accesso:** 2
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** DDS, p0180	**Schema logico:** 8012
Gruppo Par.: Messaggi	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min 0.000 [s]	**Max** 65.000 [s]	**Impostazione di fabbrica** 1.000 [s]

Descrizione: Impostazione del tempo di ritardo per il messaggio "Motore bloccato" (BO: r2198.6).

Dipendenza: Vedi anche: p0500, p2175, r2198

p2181[0...n] Sorveglianza carico, reazione / Reaz. sorv. carico

SERVO_S110-CAN (Msg ampl.), SERVO_S110-DP (Msg ampl.), SERVO_S110-PN (Msg ampl.)

Modificabile: U, T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: Integer16	**Indice dinamico:** DDS, p0180	**Schema logico:** 8013
Gruppo Par.: Messaggi	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min 0	**Max** 6	**Impostazione di fabbrica** 0

Descrizione: Impostazione della reazione in caso di analisi della sorveglianza del carico.

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

Valore:
0: Sorveglianza carico disattivata
1: A07920 per coppia/numero di giri troppo basso
2: A07921 per coppia/numero di giri troppo elevato
3: A07922 per coppia/numero di giri fuori tolleranza
4: F07923 per coppia/numero di giri troppo basso
5: F07924 per coppia/numero di giri troppo elevato
6: F07925 per coppia/numero di giri fuori tolleranza

Dipendenza: Vedi anche: p2182, p2183, p2184, p2185, p2186, p2187, p2188, p2189, p2190, p2192, r2198
Vedi anche: A07920, A07921, A07922, F07923, F07924, F07925

Nota: La reazione delle anomalie F07923 ... F07925 è impostabile. F07926 viene analizzato solo se p2181 non è uguale a zero.

p2182[0...n] Sorveglianza carico, soglia di numero di giri 1 / Soglia n_giri 1

SERVO_S110-CAN (Msg ampl.), SERVO_S110-DP (Msg ampl.), SERVO_S110-PN (Msg ampl.)

Modificabile: U, T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** DDS, p0180	**Schema logico:** 8013
Gruppo Par.: Messaggi	**Gruppo delle unità:** 3_1	**Selezione unità:** p0505
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1

Min	Max	Impostazione di fabbrica
0.00 [1/min]	210000.00 [1/min]	150.00 [1/min]

Descrizione: Impostazione della linea di inviluppo numero di giri/coppia per la sorveglianza del carico.
La linea di inviluppo (superiore e inferiore) viene determinata sulla base di 3 soglie di numeri di giri nel seguente modo:
p2182 (n_soglia 1) --> p2185 (M_soglia 1 superiore), p2186 (M_soglia 1 inferiore)
p2183 (n_soglia 2) --> p2187 (M_soglia 2 superiore), p2188 (M_soglia 2 inferiore)
p2184 (n_soglia 3) --> p2189 (M_soglia 3 superiore), p2190 (M_soglia 3 inferiore)

Dipendenza: Vale: p2182 < p2183 < p2184
Vedi anche: p2183, p2184, p2185, p2186
Vedi anche: A07926

p2183[0...n] Sorveglianza carico, soglia di numero di giri 2 / Soglia n_giri 2

SERVO_S110-CAN (Msg ampl.), SERVO_S110-DP (Msg ampl.), SERVO_S110-PN (Msg ampl.)

Modificabile: U, T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** DDS, p0180	**Schema logico:** 8013
Gruppo Par.: Messaggi	**Gruppo delle unità:** 3_1	**Selezione unità:** p0505
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1

Min	Max	Impostazione di fabbrica
0.00 [1/min]	210000.00 [1/min]	900.00 [1/min]

Descrizione: Impostazione della linea di inviluppo numero di giri/coppia per la sorveglianza del carico.
La linea di inviluppo (superiore e inferiore) viene determinata sulla base di 3 soglie di numeri di giri nel seguente modo:
p2182 (n_soglia 1) --> p2185 (M_soglia 1 superiore), p2186 (M_soglia 1 inferiore)
p2183 (n_soglia 2) --> p2187 (M_soglia 2 superiore), p2188 (M_soglia 2 inferiore)
p2184 (n_soglia 3) --> p2189 (M_soglia 3 superiore), p2190 (M_soglia 3 inferiore)

Dipendenza: Vale: p2182 < p2183 < p2184
Vedi anche: p2182, p2184, p2187, p2188
Vedi anche: A07926

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

p2184[0...n] Sorveglianza carico, soglia di numero di giri 3 / Soglia n_giri 3

SERVO_S110-CAN (Msg ampl.), SERVO_S110-DP (Msg ampl.), SERVO_S110-PN (Msg ampl.)

Modificabile: U, T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** DDS, p0180	**Schema logico:** 8013
Gruppo Par.: Messaggi	**Gruppo delle unità:** 3_1	**Selezione unità:** p0505
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1

Min	Max	Impostazione di fabbrica
0.00 [1/min]	210000.00 [1/min]	1500.00 [1/min]

Descrizione: Impostazione della linea di inviluppo numero di giri/coppia per la sorveglianza del carico.
La linea di inviluppo (superiore e inferiore) viene determinata sulla base di 3 soglie di numeri di giri nel seguente modo:
p2182 (n_soglia 1) --> p2185 (M_soglia 1 superiore), p2186 (M_soglia 1 inferiore)
p2183 (n_soglia 2) --> p2187 (M_soglia 2 superiore), p2188 (M_soglia 2 inferiore)
p2184 (n_soglia 3) --> p2189 (M_soglia 3 superiore), p2190 (M_soglia 3 inferiore)

Dipendenza: Vale: p2182 < p2183 < p2184
Vedi anche: p2182, p2183, p2189, p2190
Vedi anche: A07926

p2185[0...n] Sorveglianza carico, soglia di velocità superiore 1 / Sogl. coppia 1 sup

SERVO_S110-CAN (Msg ampl.), SERVO_S110-DP (Msg ampl.), SERVO_S110-PN (Msg ampl.)

Modificabile: U, T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** DDS, p0180	**Schema logico:** 8013
Gruppo Par.: Messaggi	**Gruppo delle unità:** 7_1	**Selezione unità:** p0505
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1

Min	Max	Impostazione di fabbrica
0.00 [Nm]	20000000.00 [Nm]	10000000.00 [Nm]

Descrizione: Impostazione della linea di inviluppo numero di giri/coppia / velocità/forza per la sorveglianza del carico.

Dipendenza: Vale: p2185 > p2186
Vedi anche: p2182, p2186
Vedi anche: A07926

Nota: La linea di inviluppo superiore viene definita da p2185, p2187 e p2189.

p2186[0...n] Sorveglianza carico, soglia di velocità inferiore 1 / Sogl. coppia 1 inf

SERVO_S110-CAN (Msg ampl.), SERVO_S110-DP (Msg ampl.), SERVO_S110-PN (Msg ampl.)

Modificabile: U, T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** DDS, p0180	**Schema logico:** 8013
Gruppo Par.: Messaggi	**Gruppo delle unità:** 7_1	**Selezione unità:** p0505
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1

Min	Max	Impostazione di fabbrica
0.00 [Nm]	20000000.00 [Nm]	0.00 [Nm]

Descrizione: Impostazione della linea di inviluppo numero di giri/coppia / velocità/forza per la sorveglianza del carico.

Dipendenza: Vale: p2186 < p2185
Vedi anche: p2182, p2185
Vedi anche: A07926

Nota: La linea di inviluppo inferiore viene definita da p2186, p2188 e p2190.

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

p2187[0...n] Sorveglianza carico, soglia di velocità superiore 2 / Sogl. coppia 2 sup

SERVO_S110-CAN (Msg ampl.), SERVO_S110-DP (Msg ampl.), SERVO_S110-PN (Msg ampl.)

Modificabile: U, T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** DDS, p0180	**Schema logico:** 8013
Gruppo Par.: Messaggi	**Gruppo delle unità:** 7_1	**Selezione unità:** p0505
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1

Min	Max	Impostazione di fabbrica
0.00 [Nm]	20000000.00 [Nm]	10000000.00 [Nm]

Descrizione: Impostazione della linea di inviluppo numero di giri/coppia / velocità/forza per la sorveglianza del carico.

Dipendenza: Vale: p2187 > p2188
Vedi anche: p2183, p2188
Vedi anche: A07926

Nota: La linea di inviluppo superiore viene definita da p2185, p2187 e p2189.

p2188[0...n] Sorveglianza carico, soglia di velocità inferiore 2 / Sogl. coppia 2 inf

SERVO_S110-CAN (Msg ampl.), SERVO_S110-DP (Msg ampl.), SERVO_S110-PN (Msg ampl.)

Modificabile: U, T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** DDS, p0180	**Schema logico:** 8013
Gruppo Par.: Messaggi	**Gruppo delle unità:** 7_1	**Selezione unità:** p0505
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1

Min	Max	Impostazione di fabbrica
0.00 [Nm]	20000000.00 [Nm]	0.00 [Nm]

Descrizione: Impostazione della linea di inviluppo numero di giri/coppia / velocità/forza per la sorveglianza del carico.

Dipendenza: Vale: p2188 < p2187
Vedi anche: p2183, p2187
Vedi anche: A07926

Nota: La linea di inviluppo inferiore viene definita da p2186, p2188 e p2190.

p2189[0...n] Sorveglianza carico, soglia di velocità superiore 3 / Sogl. coppia 3 sup

SERVO_S110-CAN (Msg ampl.), SERVO_S110-DP (Msg ampl.), SERVO_S110-PN (Msg ampl.)

Modificabile: U, T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** DDS, p0180	**Schema logico:** 8013
Gruppo Par.: Messaggi	**Gruppo delle unità:** 7_1	**Selezione unità:** p0505
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1

Min	Max	Impostazione di fabbrica
0.00 [Nm]	20000000.00 [Nm]	10000000.00 [Nm]

Descrizione: Impostazione della linea di inviluppo numero di giri/coppia / velocità/forza per la sorveglianza del carico.

Dipendenza: Vale: p2189 > p2190
Vedi anche: p2184, p2190
Vedi anche: A07926

Nota: La linea di inviluppo superiore viene definita da p2185, p2187 e p2189.

p2190[0...n] Sorveglianza carico, soglia di velocità inferiore 3 / Sogl. coppia 3 inf

SERVO_S110-CAN (Msg ampl.), SERVO_S110-DP (Msg ampl.), SERVO_S110-PN (Msg ampl.)

Modificabile: U, T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** DDS, p0180	**Schema logico:** 8013
Gruppo Par.: Messaggi	**Gruppo delle unità:** 7_1	**Selezione unità:** p0505
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1

Min	Max	Impostazione di fabbrica
0.00 [Nm]	20000000.00 [Nm]	0.00 [Nm]

Descrizione: Impostazione della linea di inviluppo numero di giri/coppia / velocità/forza per la sorveglianza del carico.

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

Dipendenza: Vale: p2190 < p2189
Vedi anche: p2184, p2189
Vedi anche: A07926

Nota: La linea di inviluppo inferiore viene definita da p2186, p2188 e p2190.

p2192[0...n] Sorveglianza carico, tempo di ritardo / t_rit sorv.carico

SERVO_S110-CAN (Msg ampl.), SERVO_S110-DP (Msg ampl.), SERVO_S110-PN (Msg ampl.)

Modificabile: U, T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** DDS, p0180	**Schema logico:** 8013
Gruppo Par.: Messaggi	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
0.00 [s]	65.00 [s]	10.00 [s]

Descrizione: Impostazione del tempo di ritardo per l'analisi della sorveglianza del carico.

p2194[0...n] Valore di soglia di numero di giri 2 / Soglia coppia 2

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: U, T	**Calcolato:** CALC_MOD_LIM_REF	**Livello di accesso:** 2
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** DDS, p0180	**Schema logico:** 8012
Gruppo Par.: Messaggi	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
0.00 [%]	100.00 [%]	90.00 [%]

Descrizione: Impostazione del valore di soglia della coppia per il messaggio "Utilizzo della coppia < Valore di soglia della coppia 2" (BO: r2199.11).
I messaggi "Valore di riferimento della coppia < p2174" (BO: r2198.10) e "Utilizzo della coppia < p2194" (BO: r2199.11) vengono valutati solo al termine del processo di avvio e dopo che è trascorso il tempo di ritardo.

Dipendenza: Vedi anche: r0033, p2195, r2199

p2195[0...n] Utilizzo della coppia, ritardo di disinserzione / t_dis util.coppia

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: U, T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 2
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** DDS, p0180	**Schema logico:** 8012
Gruppo Par.: Messaggi	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
0.0 [ms]	1000.0 [ms]	800.0 [ms]

Descrizione: Impostazione del tempo di ritardo di disinserzione per il segnale negato "Avviamento terminato".
I messaggi "Valore di riferimento della coppia < p2174" (BO: r2198.10) e "Utilizzo della coppia < p2194" (BO: r2199.11) vengono valutati solo al termine del processo di avvio e dopo che è trascorso il tempo di ritardo.

Dipendenza: Vedi anche: p2174, p2194

p2196[0...n] Utilizzo della coppia, fattore di scala / Util.coppia fat.sc

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: C2(1, 3), U, T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 1
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** DDS, p0180	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: Motore	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
0.00 [%]	1000.00 [%]	100.00 [%]

Descrizione: Impostazione del fattore di scala per l'utilizzo della coppia (r0033).

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

r2197.1...13 CO/BO: Parola di stato, sorveglianze 1 / Sorv ZSW 1

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 2
Tipo di dati: Unsigned16	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 1530, 2534
Gruppo Par.: Messaggi	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
-	-	-

Descrizione: Visualizzazione della prima parola di stato delle sorveglianze.

Campo di bit:

Bit	Nome del segnale	Segnale 1	Segnale 0	FP
01				-
02				-
03	n_att >= 0	Sì	No	8011
06	|n_att| > n_max	Sì	No	8010
07	Differenza val. rif./att. n.giri entro tolleranza t_off	Sì	No	8011
13	|n_ist| > n_max error	Sì	No	-

Nota: Per bit 01, 02:

Il valore di soglia viene impostato in p2155 e l'isteresi in p2140.

Per bit 03:

L'isteresi viene impostata in p2150.

Per bit 06:

L'isteresi viene impostata in p2162.

Per bit 07:

Il valore di soglia viene impostato in p2163 e l'isteresi in p2164.

r2198.4...12 CO/BO: Parola di stato, sorveglianze 2 / Sorvegl. ZSW 2

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 2
Tipo di dati: Unsigned16	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 1530, 2536
Gruppo Par.: Messaggi	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
-	-	-

Descrizione: Visualizzazione della seconda parola di stato delle sorveglianze.

Campo di bit:

Bit	Nome del segnale	Segnale 1	Segnale 0	FP
04	|n_rif| < p2161	Sì	No	8010
05	n_rif > 0	Sì	No	8010
06	Motore bloccato	Sì	No	8012
10	|M_rif| < valore di soglia della coppia 1	Sì	No	8012
11	La sorveglianza del carico segnala un avviso	Sì	No	8013
12	La sorveglianza del carico segnala un'anomalia	Sì	No	8013

Nota: Per bit 10:

Il valore di soglia della coppia 1 è impostato a p2174.

Per bit 12:

Questo bit viene resettato quando la causa di errore scompare, anche se l'anomalia persiste.

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

r2199.0...11 CO/BO: Parola di stato, sorveglianze 3 / Sorv ZSW 3

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 2
Tipo di dati: Unsigned16	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 1530, 2537
Gruppo Par.: Messaggi	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
-	-	-

Descrizione: Visualizzazione della terza parola di stato delle sorveglianze.

Campo di bit:

Bit	Nome del segnale	Segnale 1	Segnale 0	FP
00	|n_att| < valore di soglia del numero di giri 3	Sì	No	8010
01	Valore di confronto f o n raggiunto/superato	Sì	No	8010
04	Scostamento valore rif./att. n. giri entro tolleranza t_on	Sì	No	8010
05	Accelerazione/decelerazione conclusa	Sì	No	8010
06	Corrente al di sotto della soglia di corrente zero	Sì	No	-
11	Utilizzo della coppia < soglia di coppia 2	Sì	No	8012

Nota: Per bit 00:

Il valore di soglia numero giri 3 è impostato a p2161.

Per bit 01:

Il valore di confronto è impostato in p2141. Si consiglia di impostare l'isteresi (p2142) per annullare il bit a un valore inferiore a p2141, altrimenti il bit non verrà mai resettato.

Per bit 11:

Il valore di soglia della coppia 2 è impostato a p2194.

p2200[0...n] BI: Regolatore PID, abilitazione / Abilit. reg_PID

SERVO_S110-CAN (Reg. PID), SERVO_S110-DP (Reg. PID), SERVO_S110-PN (Reg. PID)

Modificabile: T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 2
Tipo di dati: Unsigned32 / Binary	**Indice dinamico:** CDS, p0170	**Schema logico:** 7958
Gruppo Par.: Tecnologia	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
-	-	0

Descrizione: Impostazione della sorgente del segnale per l'inserzione/disinserzione del regolatore PID.

Con il segnale 1 il regolatore PID viene inserito.

p2201[0...n] CO: Regolatore PID, valore fisso 1 / Reg_PID v.fisso 1

SERVO_S110-CAN (Reg. PID), SERVO_S110-DP (Reg. PID), SERVO_S110-PN (Reg. PID)

Modificabile: U, T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 2
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** DDS, p0180	**Schema logico:** 7950
Gruppo Par.: Tecnologia	**Gruppo delle unità:** 9_1	**Selezione unità:** p0595
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** PERCENT	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
-200.00 [%]	200.00 [%]	10.00 [%]

Descrizione: Impostazione del valore per il valore fisso 1 del regolatore PID.

Dipendenza: Vedi anche: p2220, p2221, p2222, p2223, r2224, r2229

Attenzione: Un'interconnessione BICO su un parametro che appartiene a un set di dati dell'azionamento agisce sempre sul set di dati attivo.

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

p2202[0...n] CO: Regolatore PID, valore fisso 2 / Reg_PID v.fisso 2

SERVO_S110-CAN (Reg. PID), SERVO_S110-DP (Reg. PID), SERVO_S110-PN (Reg. PID)	**Modificabile:** U, T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 2
	Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** DDS, p0180	**Schema logico:** 7950
	Gruppo Par.: Tecnologia	**Gruppo delle unità:** 9_1	**Selezione unità:** p0595
	Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** PERCENT	**Lista esperti:** 1
	Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
	-200.00 [%]	200.00 [%]	20.00 [%]

Descrizione: Impostazione del valore per il valore fisso 2 del regolatore PID.

Dipendenza: Vedi anche: p2220, p2221, p2222, p2223, r2224, r2229

Attenzione: Un'interconnessione BICO su un parametro che appartiene a un set di dati dell'azionamento agisce sempre sul set di dati attivo.

p2203[0...n] CO: Regolatore PID, valore fisso 3 / Reg_PID v.fisso 3

SERVO_S110-CAN (Reg. PID), SERVO_S110-DP (Reg. PID), SERVO_S110-PN (Reg. PID)	**Modificabile:** U, T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 2
	Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** DDS, p0180	**Schema logico:** 7950
	Gruppo Par.: Tecnologia	**Gruppo delle unità:** 9_1	**Selezione unità:** p0595
	Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** PERCENT	**Lista esperti:** 1
	Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
	-200.00 [%]	200.00 [%]	30.00 [%]

Descrizione: Impostazione del valore per il valore fisso 3 del regolatore PID.

Dipendenza: Vedi anche: p2220, p2221, p2222, p2223, r2224, r2229

Attenzione: Un'interconnessione BICO su un parametro che appartiene a un set di dati dell'azionamento agisce sempre sul set di dati attivo.

p2204[0...n] CO: Regolatore PID, valore fisso 4 / Reg_PID v.fisso 4

SERVO_S110-CAN (Reg. PID), SERVO_S110-DP (Reg. PID), SERVO_S110-PN (Reg. PID)	**Modificabile:** U, T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 2
	Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** DDS, p0180	**Schema logico:** 7950
	Gruppo Par.: Tecnologia	**Gruppo delle unità:** 9_1	**Selezione unità:** p0595
	Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** PERCENT	**Lista esperti:** 1
	Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
	-200.00 [%]	200.00 [%]	40.00 [%]

Descrizione: Impostazione del valore per il valore fisso 4 del regolatore PID.

Dipendenza: Vedi anche: p2220, p2221, p2222, p2223, r2224, r2229

Attenzione: Un'interconnessione BICO su un parametro che appartiene a un set di dati dell'azionamento agisce sempre sul set di dati attivo.

p2205[0...n] CO: Regolatore PID, valore fisso 5 / Reg_PID v.fisso 5

SERVO_S110-CAN (Reg. PID), SERVO_S110-DP (Reg. PID), SERVO_S110-PN (Reg. PID)	**Modificabile:** U, T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 2
	Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** DDS, p0180	**Schema logico:** 7950
	Gruppo Par.: Tecnologia	**Gruppo delle unità:** 9_1	**Selezione unità:** p0595
	Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** PERCENT	**Lista esperti:** 1
	Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
	-200.00 [%]	200.00 [%]	50.00 [%]

Descrizione: Impostazione del valore per il valore fisso 5 del regolatore PID.

Dipendenza: Vedi anche: p2220, p2221, p2222, p2223, r2224, r2229

Attenzione: Un'interconnessione BICO su un parametro che appartiene a un set di dati dell'azionamento agisce sempre sul set di dati attivo.

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

p2206[0...n] CO: Regolatore PID, valore fisso 6 / Reg_PID v.fisso 6

SERVO_S110-CAN (Reg. PID), SERVO_S110-DP (Reg. PID), SERVO_S110-PN (Reg. PID)	**Modificabile:** U, T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 2
	Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** DDS, p0180	**Schema logico:** 7950
	Gruppo Par.: Tecnologia	**Gruppo delle unità:** 9_1	**Selezione unità:** p0595
	Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** PERCENT	**Lista esperti:** 1
	Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
	-200.00 [%]	200.00 [%]	60.00 [%]

Descrizione: Impostazione del valore per il valore fisso 6 del regolatore PID.

Dipendenza: Vedi anche: p2220, p2221, p2222, p2223, r2224, r2229

Attenzione: Un'interconnessione BICO su un parametro che appartiene a un set di dati dell'azionamento agisce sempre sul set di dati attivo.

p2207[0...n] CO: Regolatore PID, valore fisso 7 / Reg_PID v.fisso 7

SERVO_S110-CAN (Reg. PID), SERVO_S110-DP (Reg. PID), SERVO_S110-PN (Reg. PID)	**Modificabile:** U, T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 2
	Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** DDS, p0180	**Schema logico:** 7950
	Gruppo Par.: Tecnologia	**Gruppo delle unità:** 9_1	**Selezione unità:** p0595
	Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** PERCENT	**Lista esperti:** 1
	Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
	-200.00 [%]	200.00 [%]	70.00 [%]

Descrizione: Impostazione del valore per il valore fisso 7 del regolatore PID.

Dipendenza: Vedi anche: p2220, p2221, p2222, p2223, r2224, r2229

Attenzione: Un'interconnessione BICO su un parametro che appartiene a un set di dati dell'azionamento agisce sempre sul set di dati attivo.

p2208[0...n] CO: Regolatore PID, valore fisso 8 / Reg_PID v.fisso 8

SERVO_S110-CAN (Reg. PID), SERVO_S110-DP (Reg. PID), SERVO_S110-PN (Reg. PID)	**Modificabile:** U, T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 2
	Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** DDS, p0180	**Schema logico:** 7950
	Gruppo Par.: Tecnologia	**Gruppo delle unità:** 9_1	**Selezione unità:** p0595
	Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** PERCENT	**Lista esperti:** 1
	Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
	-200.00 [%]	200.00 [%]	80.00 [%]

Descrizione: Impostazione del valore per il valore fisso 8 del regolatore PID.

Dipendenza: Vedi anche: p2220, p2221, p2222, p2223, r2224, r2229

Attenzione: Un'interconnessione BICO su un parametro che appartiene a un set di dati dell'azionamento agisce sempre sul set di dati attivo.

p2209[0...n] CO: Regolatore PID, valore fisso 9 / Reg_PID v.fisso 9

SERVO_S110-CAN (Reg. PID), SERVO_S110-DP (Reg. PID), SERVO_S110-PN (Reg. PID)	**Modificabile:** U, T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 2
	Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** DDS, p0180	**Schema logico:** 7950
	Gruppo Par.: Tecnologia	**Gruppo delle unità:** 9_1	**Selezione unità:** p0595
	Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** PERCENT	**Lista esperti:** 1
	Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
	-200.00 [%]	200.00 [%]	90.00 [%]

Descrizione: Impostazione del valore per il valore fisso 9 del regolatore PID.

Dipendenza: Vedi anche: p2220, p2221, p2222, p2223, r2224, r2229

Attenzione: Un'interconnessione BICO su un parametro che appartiene a un set di dati dell'azionamento agisce sempre sul set di dati attivo.

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

p2210[0...n] CO: Regolatore PID, valore fisso 10 / Reg_PID v.fisso 10

SERVO_S110-CAN (Reg. PID), SERVO_S110-DP (Reg. PID), SERVO_S110-PN (Reg. PID)

Modificabile: U, T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 2
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** DDS, p0180	**Schema logico:** 7950
Gruppo Par.: Tecnologia	**Gruppo delle unità:** 9_1	**Selezione unità:** p0595
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** PERCENT	**Lista esperti:** 1

Min	Max	Impostazione di fabbrica
-200.00 [%]	200.00 [%]	100.00 [%]

Descrizione: Impostazione del valore per il valore fisso 10 del regolatore PID.

Dipendenza: Vedi anche: p2220, p2221, p2222, p2223, r2224, r2229

Attenzione: Un'interconnessione BICO su un parametro che appartiene a un set di dati dell'azionamento agisce sempre sul set di dati attivo.

p2211[0...n] CO: Regolatore PID, valore fisso 11 / Reg_PID v.fisso 11

SERVO_S110-CAN (Reg. PID), SERVO_S110-DP (Reg. PID), SERVO_S110-PN (Reg. PID)

Modificabile: U, T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 2
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** DDS, p0180	**Schema logico:** 7950
Gruppo Par.: Tecnologia	**Gruppo delle unità:** 9_1	**Selezione unità:** p0595
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** PERCENT	**Lista esperti:** 1

Min	Max	Impostazione di fabbrica
-200.00 [%]	200.00 [%]	110.00 [%]

Descrizione: Impostazione del valore per il valore fisso 11 del regolatore PID.

Dipendenza: Vedi anche: p2220, p2221, p2222, p2223, r2224, r2229

Attenzione: Un'interconnessione BICO su un parametro che appartiene a un set di dati dell'azionamento agisce sempre sul set di dati attivo.

p2212[0...n] CO: Regolatore PID, valore fisso 12 / Reg_PID v.fisso 12

SERVO_S110-CAN (Reg. PID), SERVO_S110-DP (Reg. PID), SERVO_S110-PN (Reg. PID)

Modificabile: U, T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 2
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** DDS, p0180	**Schema logico:** 7950
Gruppo Par.: Tecnologia	**Gruppo delle unità:** 9_1	**Selezione unità:** p0595
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** PERCENT	**Lista esperti:** 1

Min	Max	Impostazione di fabbrica
-200.00 [%]	200.00 [%]	120.00 [%]

Descrizione: Impostazione del valore per il valore fisso 12 del regolatore PID.

Dipendenza: Vedi anche: p2220, p2221, p2222, p2223, r2224, r2229

Attenzione: Un'interconnessione BICO su un parametro che appartiene a un set di dati dell'azionamento agisce sempre sul set di dati attivo.

p2213[0...n] CO: Regolatore PID, valore fisso 13 / Reg_PID v.fisso 13

SERVO_S110-CAN (Reg. PID), SERVO_S110-DP (Reg. PID), SERVO_S110-PN (Reg. PID)

Modificabile: U, T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 2
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** DDS, p0180	**Schema logico:** 7950
Gruppo Par.: Tecnologia	**Gruppo delle unità:** 9_1	**Selezione unità:** p0595
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** PERCENT	**Lista esperti:** 1

Min	Max	Impostazione di fabbrica
-200.00 [%]	200.00 [%]	130.00 [%]

Descrizione: Impostazione del valore per il valore fisso 13 del regolatore PID.

Dipendenza: Vedi anche: p2220, p2221, p2222, p2223, r2224, r2229

Attenzione: Un'interconnessione BICO su un parametro che appartiene a un set di dati dell'azionamento agisce sempre sul set di dati attivo.

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

p2214[0...n] CO: Regolatore PID, valore fisso 14 / Reg_PID v.fisso 14

SERVO_S110-CAN (Reg. PID), SERVO_S110-DP (Reg. PID), SERVO_S110-PN (Reg. PID)	**Modificabile:** U, T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 2
	Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** DDS, p0180	**Schema logico:** 7950
	Gruppo Par.: Tecnologia	**Gruppo delle unità:** 9_1	**Selezione unità:** p0595
	Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** PERCENT	**Lista esperti:** 1
	Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
	-200.00 [%]	200.00 [%]	140.00 [%]

Descrizione: Impostazione del valore per il valore fisso 14 del regolatore PID.

Dipendenza: Vedi anche: p2220, p2221, p2222, p2223, r2224, r2229

Attenzione: Un'interconnessione BICO su un parametro che appartiene a un set di dati dell'azionamento agisce sempre sul set di dati attivo.

p2215[0...n] CO: Regolatore PID, valore fisso 15 / Reg_PID v.fisso 15

SERVO_S110-CAN (Reg. PID), SERVO_S110-DP (Reg. PID), SERVO_S110-PN (Reg. PID)	**Modificabile:** U, T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 2
	Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** DDS, p0180	**Schema logico:** 7950
	Gruppo Par.: Tecnologia	**Gruppo delle unità:** 9_1	**Selezione unità:** p0595
	Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** PERCENT	**Lista esperti:** 1
	Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
	-200.00 [%]	200.00 [%]	150.00 [%]

Descrizione: Impostazione del valore per il valore fisso 15 del regolatore PID.

Dipendenza: Vedi anche: p2220, p2221, p2222, p2223, r2224, r2229

Attenzione: Un'interconnessione BICO su un parametro che appartiene a un set di dati dell'azionamento agisce sempre sul set di dati attivo.

p2216[0...n] Regolatore PID, valore fisso, metodo di selezione / Sel v_fisso re_tec

SERVO_S110-CAN (Reg. PID), SERVO_S110-DP (Reg. PID), SERVO_S110-PN (Reg. PID)	**Modificabile:** T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 2
	Tipo di dati: Integer16	**Indice dinamico:** DDS, p0180	**Schema logico:** -
	Gruppo Par.: Tecnologia	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
	Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
	Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
	1	2	2

Descrizione: Selezione del metodo con cui è possibile selezionare i valori di riferimento fissi.

Valore:
1: Valore fisso, selezione diretta
2: Valore fisso, selezione binaria

p2220[0...n] BI: Regolatore PID, selezione valore fisso bit 0 / Reg_PID sel. bit 0

SERVO_S110-CAN (Reg. PID), SERVO_S110-DP (Reg. PID), SERVO_S110-PN (Reg. PID)	**Modificabile:** T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
	Tipo di dati: Unsigned32 / Binary	**Indice dinamico:** CDS, p0170	**Schema logico:** 7950
	Gruppo Par.: Comandi	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
	Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
	Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
	-	-	0

Descrizione: Impostazione della sorgente del segnale per la selezione del valore fisso del regolatore PID.

Dipendenza: Vedi anche: p2221, p2222, p2223

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

p2221[0...n] BI: Regolatore PID, selezione valore fisso bit 1 / Reg_PID sel. bit 1

SERVO_S110-CAN (Reg. PID), SERVO_S110-DP (Reg. PID), SERVO_S110-PN (Reg. PID)

Modificabile: T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: Unsigned32 / Binary	**Indice dinamico:** CDS, p0170	**Schema logico:** 7950
Gruppo Par.: Comandi	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1

Min	Max	Impostazione di fabbrica
-	-	0

Descrizione: Impostazione della sorgente del segnale per la selezione del valore fisso del regolatore PID.

Dipendenza: Vedi anche: p2220, p2222, p2223

p2222[0...n] BI: Regolatore PID, selezione valore fisso bit 2 / Reg_PID sel. bit 2

SERVO_S110-CAN (Reg. PID), SERVO_S110-DP (Reg. PID), SERVO_S110-PN (Reg. PID)

Modificabile: T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: Unsigned32 / Binary	**Indice dinamico:** CDS, p0170	**Schema logico:** 7950
Gruppo Par.: Comandi	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1

Min	Max	Impostazione di fabbrica
-	-	0

Descrizione: Impostazione della sorgente del segnale per la selezione del valore fisso del regolatore PID.

Dipendenza: Vedi anche: p2220, p2221, p2223

p2223[0...n] BI: Regolatore PID, selezione valore fisso bit 3 / Reg_PID sel. bit 3

SERVO_S110-CAN (Reg. PID), SERVO_S110-DP (Reg. PID), SERVO_S110-PN (Reg. PID)

Modificabile: T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: Unsigned32 / Binary	**Indice dinamico:** CDS, p0170	**Schema logico:** 7950
Gruppo Par.: Comandi	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1

Min	Max	Impostazione di fabbrica
-	-	0

Descrizione: Impostazione della sorgente del segnale per la selezione del valore fisso del regolatore PID.

Dipendenza: Vedi anche: p2220, p2221, p2222

r2224 CO: Regolatore PID, valore fisso attivo / V.fisso att.r_PID.

SERVO_S110-CAN (Reg. PID), SERVO_S110-DP (Reg. PID), SERVO_S110-PN (Reg. PID)

Modificabile: -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 2
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 7950
Gruppo Par.: Tecnologia	**Gruppo delle unità:** 9_1	**Selezione unità:** p0595
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** PERCENT	**Lista esperti:** 1

Min	Max	Impostazione di fabbrica
- [%]	- [%]	- [%]

Descrizione: Visualizzazione del valore fisso selezionato e attivo del regolatore PID.

Dipendenza: Vedi anche: r2229

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

r2225.0 CO/BO: Regolatore PID, parola di stato selezione valore fisso / RegPID p.st val fi

SERVO_S110-CAN (Reg. PID), SERVO_S110-DP (Reg. PID), SERVO_S110-PN (Reg. PID)

Modificabile: -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: Unsigned16	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: Tecnologia	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1

Min	Max	Impostazione di fabbrica
-	-	-

Descrizione: Visualizzazione della parola di stato per la selezione del valore fisso del regolatore PID.

Campo di bit:

Bit	Nome del segnale	Segnale 1	Segnale 0	FP
00	Regolatore PID, valore fisso selezionato	Sì	No	7950, 7951

r2229 Regolatore PID, numero attuale / N. attuale reg_PID

SERVO_S110-CAN (Reg. PID), SERVO_S110-DP (Reg. PID), SERVO_S110-PN (Reg. PID)

Modificabile: -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 2
Tipo di dati: Unsigned32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 7950
Gruppo Par.: Tecnologia	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1

Min	Max	Impostazione di fabbrica
-	-	-

Descrizione: Visualizzazione del numero del valore di riferimento fisso selezionato del regolatore PID.

Dipendenza: Vedi anche: r2224

p2230[0...n] Regolatore PID, potenziometro motore, configurazione / Reg_PID conf. p_m

SERVO_S110-CAN (Reg. PID), SERVO_S110-DP (Reg. PID), SERVO_S110-PN (Reg. PID)

Modificabile: U, T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: Unsigned32	**Indice dinamico:** DDS, p0180	**Schema logico:** 7954
Gruppo Par.: Tecnologia	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1

Min	Max	Impostazione di fabbrica
-	-	0000 0100 bin

Descrizione: Impostazione della configurazione per il potenziometro motore del regolatore PID.

Campo di bit:

Bit	Nome del segnale	Segnale 1	Segnale 0	FP
00	Memorizzazione attiva	Sì	No	-
02	Arrotondamento iniziale attivo	Sì	No	-
03	Salvataggio nella memoria non volatile attivo con p2230.0 = 1	Sì	No	-
04	Generatore di rampa sempre attivo	Sì	No	-

Dipendenza: Vedi anche: r2231, p2240

Nota: Per bit 00:

0: il valore di riferimento per il potenziometro motore non viene memorizzato e viene impostato dopo ON tramite p2240.

1: il valore di riferimento per il potenziometro motore viene memorizzato e viene impostato dopo ON tramite r2231. Per la memorizzazione non volatile occorre impostare bit 03 = 1.

Per bit 02:

0: Senza arrotondamento iniziale.

1: Con arrotondamento iniziale.

Il tempo di accelerazione di accelerazione e decelerazione impostato viene superato in modo corrispondente. Con l'arrotondamento iniziale è possibile un'impostazione fine di piccole modifiche (reazione progressiva alle pressioni di tasti). Lo strappo per l'arrotondamento iniziale è indipendente dal tempo di accelerazione e dipende solo dal valore max. impostato (p2237).

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

Viene calcolato nel modo seguente:

r = 0.0001 x max(p2237, |p2238|) [%] / 0.13^2 [s^2]

Lo strappo ha effetto fino al raggiungimento dell'accelerazione max. (a_max = p2237 [%] / p2247 [s] o a_max = p2238 [%] / p2248 [s]), dopodiché prosegue in modo lineare con accelerazione costante. Quanto più alta è l'accelerazione max. (quanto più piccolo è p2247), tanto più aumenta il tempo di accelerazione rispetto a quello impostato.

Per bit 03:

0: Salvataggio nella memoria non volatile disattivato.

1: Il valore di riferimento per il potenziometro motore viene salvato nella memoria non volatile (con p2230.0 = 1).

Per bit 04:

Con il bit impostato, indipendentemente dall'abilitazione degli impulsi viene calcolato il generatore di rampa. In r2250 si trova sempre il valore di uscita attuale del potenziometro motore.

r2231 Regolatore PID, potenziometro motore, mem. val. rif. / Reg_PID p_m m rif.

SERVO_S110-CAN (Reg. PID), SERVO_S110-DP (Reg. PID), SERVO_S110-PN (Reg. PID)

Modificabile: -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 2
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 7954
Gruppo Par.: Tecnologia	**Gruppo delle unità:** 9_1	**Selezione unità:** p0595
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
- [%]	- [%]	- [%]

Descrizione: Visualizzazione della memoria del valore di riferimento per il potenziometro motore del regolatore PID.

Con p2230.0 = 1 questo ultimo valore di riferimento memorizzato viene impostato dopo ON.

Dipendenza: Vedi anche: p2230

p2235[0...n] BI: Regolatore PID, potenziometro motore, val. rif. sup. / Reg_PID p_m +alto

SERVO_S110-CAN (Reg. PID), SERVO_S110-DP (Reg. PID), SERVO_S110-PN (Reg. PID)

Modificabile: T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: Unsigned32 / Binary	**Indice dinamico:** CDS, p0170	**Schema logico:** 7954
Gruppo Par.: Comandi	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
-	-	0

Descrizione: Impostazione della sorgente del segnale per l'aumento costante del valore di riferimento nel potenziometro motore del regolatore PID.

La modifica del valore di riferimento (CO: r2250) dipende dal tempo di accelerazione impostato (p2247) e dalla durata del segnale presente (BI: p2235).

Dipendenza: Vedi anche: p2236

p2236[0...n] BI: Regolatore PID, potenziometro motore, val. rif. inf. / Reg_PID p_m +basso

SERVO_S110-CAN (Reg. PID), SERVO_S110-DP (Reg. PID), SERVO_S110-PN (Reg. PID)

Modificabile: T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: Unsigned32 / Binary	**Indice dinamico:** CDS, p0170	**Schema logico:** 7954
Gruppo Par.: Comandi	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
-	-	0

Descrizione: Impostazione della sorgente del segnale per la riduzione costante del valore di riferimento nel potenziometro motore del regolatore PID.

La modifica del valore di riferimento (CO: r2250) dipende dal tempo di accelerazione impostato (p2248) e dalla durata del segnale presente (BI: p2236).

Dipendenza: Vedi anche: p2235

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

p2237[0...n] Regolatore PID, potenziometro motore, valore massimo / Reg_PID pot_m max

SERVO_S110-CAN (Reg. PID), SERVO_S110-DP (Reg. PID), SERVO_S110-PN (Reg. PID)	**Modificabile:** U, T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 2
	Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** DDS, p0180	**Schema logico:** 7954
	Gruppo Par.: Tecnologia	**Gruppo delle unità:** 9_1	**Selezione unità:** p0595
	Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
	Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
	-200.00 [%]	200.00 [%]	100.00 [%]

Descrizione: Impostazione del valore massimo per il potenziometro motore del regolatore PID.

Dipendenza: Vedi anche: p2238

p2238[0...n] Regolatore PID, potenziometro motore, valore minimo / Reg_PID pot_m min

SERVO_S110-CAN (Reg. PID), SERVO_S110-DP (Reg. PID), SERVO_S110-PN (Reg. PID)	**Modificabile:** U, T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 2
	Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** DDS, p0180	**Schema logico:** 7954
	Gruppo Par.: Tecnologia	**Gruppo delle unità:** 9_1	**Selezione unità:** p0595
	Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
	Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
	-200.00 [%]	200.00 [%]	-100.00 [%]

Descrizione: Impostazione del valore minimo per il potenziometro motore del regolatore PID.

Dipendenza: Vedi anche: p2237

p2240[0...n] Regolatore PID, potenziometro motore, valore iniziale / Val.in.pot.mot r_t

SERVO_S110-CAN (Reg. PID), SERVO_S110-DP (Reg. PID), SERVO_S110-PN (Reg. PID)	**Modificabile:** U, T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 2
	Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** DDS, p0180	**Schema logico:** 7954
	Gruppo Par.: Tecnologia	**Gruppo delle unità:** 9_1	**Selezione unità:** p0595
	Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
	Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
	-200.00 [%]	200.00 [%]	0.00 [%]

Descrizione: Impostazione del valore iniziale per il potenziometro motore del regolatore PID.
Con p2230.0 = 0 questo valore di riferimento viene impostato dopo ON.

Dipendenza: Vedi anche: p2230

r2245 CO: Regolatore PID, pot. mot., val. rif. a monte gen.rampa / Reg_PID p_m p.GdR

SERVO_S110-CAN (Reg. PID), SERVO_S110-DP (Reg. PID), SERVO_S110-PN (Reg. PID)	**Modificabile:** -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 2
	Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 7954
	Gruppo Par.: Tecnologia	**Gruppo delle unità:** 9_1	**Selezione unità:** p0595
	Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** PERCENT	**Lista esperti:** 1
	Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
	- [%]	- [%]	- [%]

Descrizione: Visualizzazione del valore di riferimento attivo a monte del generatore di rampa interno per il potenziometro motore del regolatore PID.

Dipendenza: Vedi anche: r2250

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

p2247[0...n] Regolatore PID, tempo di accelerazione / Reg_PID p_m t_avv

SERVO_S110-CAN (Reg. PID), SERVO_S110-DP (Reg. PID), SERVO_S110-PN (Reg. PID)

Modificabile: U, T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 2
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** DDS, p0180	**Schema logico:** 7954
Gruppo Par.: Tecnologia	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1

Min	Max	Impostazione di fabbrica
0.0 [s]	1000.0 [s]	10.0 [s]

Descrizione: Impostazione del tempo di accelerazione per il generatore di rampa interno per il potenziometro motore del regolatore PID.

Dipendenza: Vedi anche: p2248

Nota: Il tempo si riferisce al 100 %.

Il tempo di accelerazione aumenta in base all'arrotondamento iniziale (p2230.2 = 1) attivato.

p2248[0...n] Regolatore PID, potenziometro motore, tempo decel. / Reg_PID p_m t_dec

SERVO_S110-CAN (Reg. PID), SERVO_S110-DP (Reg. PID), SERVO_S110-PN (Reg. PID)

Modificabile: U, T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 2
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** DDS, p0180	**Schema logico:** 7954
Gruppo Par.: Tecnologia	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1

Min	Max	Impostazione di fabbrica
0.0 [s]	1000.0 [s]	10.0 [s]

Descrizione: Impostazione del tempo di accelerazione e decelerazione per il generatore di rampa interno per il potenziometro motore del regolatore PID.

Dipendenza: Vedi anche: p2247

Nota: Il tempo si riferisce al 100 %.

Il tempo di decelerazione aumenta in base all'arrotondamento iniziale (p2230.2 = 1) attivato.

r2250 CO: Regol. di tecn., potenz. mot., val. rif. a valle di gen. rampa / Reg_PID p_m d.GdR

SERVO_S110-CAN (Reg. PID), SERVO_S110-DP (Reg. PID), SERVO_S110-PN (Reg. PID)

Modificabile: -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 2
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 7954
Gruppo Par.: Tecnologia	**Gruppo delle unità:** 9_1	**Selezione unità:** p0595
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** PERCENT	**Lista esperti:** 1

Min	Max	Impostazione di fabbrica
- [%]	- [%]	- [%]

Descrizione: Visualizzazione del valore di riferimento attivo a valle del generatore di rampa interno per il potenziometro motore del regolatore PID.

Dipendenza: Vedi anche: r2245

p2252 Configurazione del regolatore PID / Config regol_PID

SERVO_S110-CAN (Reg. PID), SERVO_S110-DP (Reg. PID), SERVO_S110-PN (Reg. PID)

Modificabile: U, T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: Unsigned16	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: Modulazione	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1

Min	Max	Impostazione di fabbrica
-	-	0111 bin

Descrizione: Impostazione della configurazione del regolatore PID.

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

Campo di bit:

Bit	Nome del segnale	Segnale 1	Segnale 0	FP
00	Rampe accel./decel. indipendenti da segno valore di riferimento	Sì	No	-
01	Integratore indipendente da Kp	Sì	No	-
02	Segnale di uscita senza rampa attivo	Sì	No	-
03	Limitazione valore attuale	Sì	No	-

Dipendenza: Vedi anche: p2257, p2258, p2280, p2285

Nota: Per bit 00 = 0:

La rampa di decelerazione (p2258) viene commutata in rampa di accelerazione (p2257) se cambia il segno del segnale di uscita r2260. Quando il segno cambia, il segnale di uscita per un ciclo di calcolo viene mantenuto a zero.

Per bit 00 = 1:

Con un aumento positivo di r2260 è attiva la rampa di accelerazione (p2257), con un aumento negativo è attiva la rampa di decelerazione (p2258). Il tempo di rampa è indipendente dal segno di r2260.

Per bit 01 = 0:

il tempo di integrazione del regolatore PID viene valutato con il fattore di guadagno Kp (p2280) (p2285 = tempo dell'azione integratrice).

Per bit 01 = 1:

il tempo di integrazione del regolatore PID è indipendente dal fattore di guadagno (p2285 = tempo di integrazione) se p2280 > 0.

Per bit 02 = 0:

se si disattiva il regolatore PID con p2200, il segnale di uscita r2294 viene portato a zero mediante la rampa di decelerazione p2293.

Per bit 02 = 1:

se si disattiva il regolatore PID con p2200, il segnale di uscita r2294 viene impostato immediatamente a zero.

Per bit 03 = 0:

I valori attuali non sono limitati da p2267 e p2268.

Per bit 03 = 1:

I valori attuali sono limitati da p2267 e p2268.

p2253[0...n] CI: Regolatore PID, valore di riferimento 1 / Reg_PID val rif 1

SERVO_S110-CAN (Reg. PID), SERVO_S110-DP (Reg. PID), SERVO_S110-PN (Reg. PID)

Modificabile: U, T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 2
Tipo di dati: Unsigned32 / FloatingPoint32	**Indice dinamico:** CDS, p0170	**Schema logico:** 7958
Gruppo Par.: Tecnologia	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** PERCENT	**Lista esperti:** 1

Min	Max	Impostazione di fabbrica
-	-	0

Descrizione: Impostazione della sorgente del segnale per il valore di riferimento 1 del regolatore PID.

Dipendenza: Vedi anche: p2254, p2255

p2254[0...n] CI: Regolatore PID, valore di riferimento 2 / Reg_PID val rif 2

SERVO_S110-CAN (Reg. PID), SERVO_S110-DP (Reg. PID), SERVO_S110-PN (Reg. PID)

Modificabile: U, T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: Unsigned32 / FloatingPoint32	**Indice dinamico:** CDS, p0170	**Schema logico:** 7958
Gruppo Par.: Tecnologia	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** PERCENT	**Lista esperti:** 1

Min	Max	Impostazione di fabbrica
-	-	0

Descrizione: Impostazione della sorgente del segnale per il valore di riferimento 2 del regolatore PID.

Dipendenza: Vedi anche: p2253, p2256

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

p2255 Regolatore PID, valore di riferimento 1, scalatura / Reg_PID scal rif 1

SERVO_S110-CAN (Reg. PID), SERVO_S110-DP (Reg. PID), SERVO_S110-PN (Reg. PID)	**Modificabile:** U, T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
	Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 7958
	Gruppo Par.: Tecnologia	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
	Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
	Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
	0.00 [%]	100.00 [%]	100.00 [%]

Descrizione: Impostazione della scalatura per il valore di riferimento 1 del regolatore PID.

Dipendenza: Vedi anche: p2253

p2256 Regolatore PID, valore di riferimento 2, scalatura / Reg_PID scal rif 2

SERVO_S110-CAN (Reg. PID), SERVO_S110-DP (Reg. PID), SERVO_S110-PN (Reg. PID)	**Modificabile:** U, T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
	Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 7958
	Gruppo Par.: Tecnologia	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
	Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
	Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
	0.00 [%]	100.00 [%]	100.00 [%]

Descrizione: Impostazione della scalatura per il valore di riferimento 2 del regolatore PID.

Dipendenza: Vedi anche: p2254

p2257 Regolatore PID, tempo di accelerazione / Reg_PID t_avvio

SERVO_S110-CAN (Reg. PID), SERVO_S110-DP (Reg. PID), SERVO_S110-PN (Reg. PID)	**Modificabile:** U, T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 2
	Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 7958
	Gruppo Par.: Tecnologia	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
	Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
	Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
	0.00 [s]	650.00 [s]	1.00 [s]

Descrizione: Impostazione del tempo di accelerazione del regolatore PID.

Dipendenza: Vedi anche: p2252, p2258

Nota: Il tempo di accelerazione si riferisce al 100 %.

p2258 Regolatore PID, tempo di decelerazione / Reg_PID t_decel

SERVO_S110-CAN (Reg. PID), SERVO_S110-DP (Reg. PID), SERVO_S110-PN (Reg. PID)	**Modificabile:** U, T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 2
	Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 7958
	Gruppo Par.: Tecnologia	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
	Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
	Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
	0.00 [s]	650.00 [s]	1.00 [s]

Descrizione: Impostazione del tempo di decelerazione del regolatore PID.

Dipendenza: Vedi anche: p2252, p2257

Nota: Il tempo di decelerazione si riferisce al 100 %.

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

r2260 CO: Regolatore di tecn., valore di rif. a valle del gener. di rampa / Reg_PID rif d.GdR

SERVO_S110-CAN (Reg. PID), SERVO_S110-DP (Reg. PID), SERVO_S110-PN (Reg. PID)

Modificabile: -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 2
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 7958
Gruppo Par.: Tecnologia	**Gruppo delle unità:** 9_1	**Selezione unità:** p0595
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** PERCENT	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
- [%]	- [%]	- [%]

Descrizione: Visualizzazione del valore di riferimento dopo il generatore di rampa del regolatore PID.

p2261 Regolatore di tecn., filtro del val. di rif., costante di tempo / Reg_PID T val.rif.

SERVO_S110-CAN (Reg. PID), SERVO_S110-DP (Reg. PID), SERVO_S110-PN (Reg. PID)

Modificabile: U, T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 7958
Gruppo Par.: Tecnologia	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
0.000 [s]	60.000 [s]	0.000 [s]

Descrizione: Impostazione della costante di tempo per il filtro del valore di riferimento (PT1) del regolatore PID.

r2262 CO: Regolatore di tecn., valore di riferim. a valle del filtro / Reg_PID v.rif d.fi

SERVO_S110-CAN (Reg. PID), SERVO_S110-DP (Reg. PID), SERVO_S110-PN (Reg. PID)

Modificabile: -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 7958
Gruppo Par.: Tecnologia	**Gruppo delle unità:** 9_1	**Selezione unità:** p0595
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** PERCENT	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
- [%]	- [%]	- [%]

Descrizione: Visualizzazione del valore di riferimento livellato dopo il filtro del valore di riferimento (PT1) del regolatore PID.

p2263 Regolatore PID, tipo / Reg_PID tipo

SERVO_S110-CAN (Reg. PID), SERVO_S110-DP (Reg. PID), SERVO_S110-PN (Reg. PID)

Modificabile: T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: Integer16	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 7958
Gruppo Par.: Tecnologia	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
0	1	0

Descrizione: Impostazione del tipo di regolatore PID.

Valore:
0: Componente D nel segnale del valore attuale
1: Componente D nel segnale di errore

p2264[0...n] CI: Regolatore PID, valore attuale / Reg_PID val.att.

SERVO_S110-CAN (Reg. PID), SERVO_S110-DP (Reg. PID), SERVO_S110-PN (Reg. PID)

Modificabile: U, T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 2
Tipo di dati: Unsigned32 / FloatingPoint32	**Indice dinamico:** CDS, p0170	**Schema logico:** 7958
Gruppo Par.: Tecnologia	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** PERCENT	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
-	-	0

Descrizione: Impostazione della sorgente del segnale per il valore attuale del regolatore PID.

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

p2265 Regolatore di tecn., filtro del valore att., costante di tempo / Reg_PID cost_t att

SERVO_S110-CAN (Reg. PID), SERVO_S110-DP (Reg. PID), SERVO_S110-PN (Reg. PID)

Modificabile: U, T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 2
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 7958
Gruppo Par.: Tecnologia	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
0.000 [s]	60.000 [s]	0.000 [s]

Descrizione: Impostazione della costante di tempo per il filtro del valore attuale (PT1) del regolatore PID.

r2266 CO: Regolatore PID, valore attuale a valle del filtro / Reg_PID v.att filt

SERVO_S110-CAN (Reg. PID), SERVO_S110-DP (Reg. PID), SERVO_S110-PN (Reg. PID)

Modificabile: -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 2
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 7958
Gruppo Par.: Tecnologia	**Gruppo delle unità:** 9_1	**Selezione unità:** p0595
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** PERCENT	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
- [%]	- [%]	- [%]

Descrizione: Visualizzazione del valore attuale livellato dopo il filtro (PT1) del regolatore PID.

p2267 Regolatore PID, limite superiore valore attuale / Reg.PID lim.su att

SERVO_S110-CAN (Reg. PID), SERVO_S110-DP (Reg. PID), SERVO_S110-PN (Reg. PID)

Modificabile: U, T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 7958
Gruppo Par.: Tecnologia	**Gruppo delle unità:** 9_1	**Selezione unità:** p0595
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** PERCENT	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
-200.00 [%]	200.00 [%]	200.00 [%]

Descrizione: Impostazione del limite superiore per il segnale del valore attuale del regolatore PID.

Dipendenza: Vedi anche: p2264, p2265, p2271
Vedi anche: F07426

Attenzione: Se il valore attuale eccede questo limite superiore, si verifica la condizione di anomalia F07426.

Nota: Limitazione attiva solo con p2252 bit 3 = 1.

p2268 Regolatore PID, limite inferiore valore attuale / Reg.PID lim.in att

SERVO_S110-CAN (Reg. PID), SERVO_S110-DP (Reg. PID), SERVO_S110-PN (Reg. PID)

Modificabile: U, T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 7958
Gruppo Par.: Tecnologia	**Gruppo delle unità:** 9_1	**Selezione unità:** p0595
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** PERCENT	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
-200.00 [%]	200.00 [%]	-200.00 [%]

Descrizione: Impostazione del limite inferiore per il segnale del valore attuale del regolatore PID.

Dipendenza: Vedi anche: p2264, p2265, p2271
Vedi anche: F07426

Attenzione: Se il valore attuale oltrepassa questo limite inferiore, si verifica la condizione di errore F07426.

Nota: Limitazione attiva solo con p2252 bit 3 = 1.

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

p2269 Regolatore PID, guadagno valore attuale / Reg.PID guad att

SERVO_S110-CAN (Reg. PID), SERVO_S110-DP (Reg. PID), SERVO_S110-PN (Reg. PID)

Modificabile: U, T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 7958
Gruppo Par.: Tecnologia	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1

Min	Max	Impostazione di fabbrica
0.00 [%]	500.00 [%]	100.00 [%]

Descrizione: Fattore di scala per il valore attuale del regolatore PID.

Dipendenza: Vedi anche: p2264, p2265, p2267, p2268, p2271

Nota: Al 100 % il valore attuale non viene modificato.

p2270 Funzione valore attuale regolatore PID / Funz.val.att r_tec

SERVO_S110-CAN (Reg. PID), SERVO_S110-DP (Reg. PID), SERVO_S110-PN (Reg. PID)

Modificabile: U, T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: Integer16	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 7958
Gruppo Par.: Tecnologia	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1

Min	Max	Impostazione di fabbrica
0	3	0

Descrizione: Impostazione per l'uso di una funzione aritmetica per il segnale del valore attuale del regolatore PID.

Valore:
0: Nessuna funzione
1: Funzione di radice (radice di x)
2: Funzione quadratica (x * x)
3: Funzione cubica (x * x * x)

Dipendenza: Vedi anche: p2264, p2265, p2267, p2268, p2269, p2271

p2271 Regolatore PID, invers. valore attuale (tipo sensore) / Reg.PID inv.att

SERVO_S110-CAN (Reg. PID), SERVO_S110-DP (Reg. PID), SERVO_S110-PN (Reg. PID)

Modificabile: T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: Integer16	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: Tecnologia	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1

Min	Max	Impostazione di fabbrica
0	1	0

Descrizione: Impostazione per l'inversione del segnale del valore attuale del regolatore PID.
L'inversione dipende dal tipo di sensore per il segnale del valore attuale.

Valore:
0: Nessuna inversione
1: Inversione del segnale del valore attuale

Cautela: Una selezione errata dell'inversione del valore attuale può rendere instabile e svincolata la regolazione con il regolatore PID.

Nota: È possibile determinare l'impostazione corretta come segue:
- Disattivare il regolatore PID (p2200 = 0).
- Aumentare il numero di giri motore e contestualmente misurare il segnale del valore attuale del regolatore PID.
--> Se il valore attuale aumenta con l'aumentare del numero di giri del motore, si deve impostare p2271 = 0 (nessuna inversione).
--> Se il valore attuale diminuisce con l'aumentare del numero di giri del motore, si deve impostare p2271 = 1 (inversione del segnale del valore attuale).

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

r2272 CO: Regolatore PID, valore attuale in scala / Reg.PID att.scala

SERVO_S110-CAN (Reg. PID), SERVO_S110-DP (Reg. PID), SERVO_S110-PN (Reg. PID)

Modificabile: -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 2
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 7958
Gruppo Par.: Tecnologia	**Gruppo delle unità:** 9_1	**Selezione unità:** p0595
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** PERCENT	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
- [%]	- [%]	- [%]

Descrizione: Visualizzazione del segnale del valore attuale in scala del regolatore PID.

Dipendenza: Vedi anche: p2264, p2265, r2266, p2267, p2268, p2269, p2270, p2271

r2273 CO: Regolatore PID, errore / Errore reg_PID

SERVO_S110-CAN (Reg. PID), SERVO_S110-DP (Reg. PID), SERVO_S110-PN (Reg. PID)

Modificabile: -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 2
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 7958
Gruppo Par.: Tecnologia	**Gruppo delle unità:** 9_1	**Selezione unità:** p0595
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** PERCENT	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
- [%]	- [%]	- [%]

Descrizione: Visualizzazione dell'errore (differenza di regolazione) tra il valore di riferimento e il valore attuale del regolatore PID.

Dipendenza: Vedi anche: p2263

p2274 Regolatore PID, differenziazione costante di tempo / Reg_PID diff c_t

SERVO_S110-CAN (Reg. PID), SERVO_S110-DP (Reg. PID), SERVO_S110-PN (Reg. PID)

Modificabile: U, T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 2
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 7958
Gruppo Par.: Tecnologia	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
0.000 [s]	60.000 [s]	0.000 [s]

Descrizione: Impostazione della costante di tempo per la differenziazione (componente D) del regolatore PID.

Nota: p2274 = 0: La differenziazione è disattivata.

p2280 Regolatore PID, guadagno proporzionale / Reg_PID Kp

SERVO_S110-CAN (Reg. PID), SERVO_S110-DP (Reg. PID), SERVO_S110-PN (Reg. PID)

Modificabile: U, T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 2
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 7958
Gruppo Par.: Tecnologia	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
0.000	1000.000	1.000

Descrizione: Impostazione del guadagno proporzionale (componente P) del regolatore PID.

Dipendenza: Vedi anche: p2252

Nota: p2280 = 0: Il guadagno proporzionale è disattivato.

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

p2285 Regolatore PID, tempo dell'azione integratrice / Reg_PID Tn

SERVO_S110-CAN (Reg. PID), SERVO_S110-DP (Reg. PID), SERVO_S110-PN (Reg. PID)	**Modificabile:** U, T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 2
	Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 7958
	Gruppo Par.: Tecnologia	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
	Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
	Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
	0.000 [s]	60.000 [s]	0.000 [s]

Descrizione: Impostazione del tempo dell'azione integratrice (componente I, costante di tempo dell'integratore) del regolatore PID.

Dipendenza: Vedi anche: p2252

Nota: p2285 = 0: Il tempo dell'azione integratrice è disattivato.

p2286[0...n] BI: Regolatore PID, arresto integratore / Stop int. r_PID

SERVO_S110-CAN (Reg. PID), SERVO_S110-DP (Reg. PID), SERVO_S110-PN (Reg. PID)	**Modificabile:** T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
	Tipo di dati: Unsigned32 / Binary	**Indice dinamico:** CDS, p0170	**Schema logico:** 7958
	Gruppo Par.: Tecnologia	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
	Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
	Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
	-	-	0

Descrizione: Impostazione della sorgente del segnale per l'arresto dell'integratore nel regolatore PID.

p2289[0...n] CI: Regolatore PID, segnale di precomando / Reg_PID precomando

SERVO_S110-CAN (Reg. PID), SERVO_S110-DP (Reg. PID), SERVO_S110-PN (Reg. PID)	**Modificabile:** U, T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 2
	Tipo di dati: Unsigned32 / FloatingPoint32	**Indice dinamico:** CDS, p0170	**Schema logico:** 7958
	Gruppo Par.: Tecnologia	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
	Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** PERCENT	**Lista esperti:** 1
	Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
	-	-	0

Descrizione: Impostazione della sorgente del segnale per il precomando del regolatore PID.

p2291 CO: Regolatore di velocità, limitazione massima / Reg_PID lim_max

SERVO_S110-CAN (Reg. PID), SERVO_S110-DP (Reg. PID), SERVO_S110-PN (Reg. PID)	**Modificabile:** U, T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 2
	Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 7958
	Gruppo Par.: Tecnologia	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
	Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** PERCENT	**Lista esperti:** 1
	Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
	-200.00 [%]	200.00 [%]	100.00 [%]

Descrizione: Impostazione del limite massimo del regolatore PID.

Dipendenza: Vedi anche: p2292

Cautela: Il limite massimo deve essere sempre superiore al limite minimo (p2291 > p2292).

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

p2292 CO: Regolatore PID, limitazione minima / Reg_PID lim_min

SERVO_S110-CAN (Reg. PID), SERVO_S110-DP (Reg. PID), SERVO_S110-PN (Reg. PID)

Modificabile: U, T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 2
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 7958
Gruppo Par.: Tecnologia	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** PERCENT	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
-200.00 [%]	200.00 [%]	0.00 [%]

Descrizione: Impostazione del limite minimo del regolatore PID.

Dipendenza: Vedi anche: p2291

Cautela: Il limite massimo deve essere sempre superiore al limite minimo (p2291 > p2292).

p2293 Regolatore PID, tempo di accelerazione/decelerazione / Reg_PID t_acc/dec

SERVO_S110-CAN (Reg. PID), SERVO_S110-DP (Reg. PID), SERVO_S110-PN (Reg. PID)

Modificabile: U, T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 7958
Gruppo Par.: Tecnologia	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
0.00 [s]	100.00 [s]	1.00 [s]

Descrizione: Impostazione del tempo di accelerazione e decelerazione per il segnale di uscita del regolatore PID.

Dipendenza: Vedi anche: p2291, p2292

Nota: Il tempo si riferisce alla limitazione massima o minima impostata (p2291, p2292).

r2294 CO: Regolatore PID, segnale di uscita / Reg_PID uscita_seg

SERVO_S110-CAN (Reg. PID), SERVO_S110-DP (Reg. PID), SERVO_S110-PN (Reg. PID)

Modificabile: -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 2
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 7958
Gruppo Par.: Tecnologia	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** PERCENT	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
- [%]	- [%]	- [%]

Descrizione: Visualizzazione del segnale di uscita del regolatore PID.

Dipendenza: Vedi anche: p2295

p2295 CO: Regolatore PID, uscita scalatura / Reg_PID uscita sca

SERVO_S110-CAN (Reg. PID), SERVO_S110-DP (Reg. PID), SERVO_S110-PN (Reg. PID)

Modificabile: U, T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 7958
Gruppo Par.: Tecnologia	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** PERCENT	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
-100.00 [%]	100.00 [%]	100.00 [%]

Descrizione: Impostazione della scalatura per il segnale di uscita del regolatore PID.

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

p2296[0...n] CI: Regolatore PID, uscita scalatura / Reg_PID uscita sca

SERVO_S110-CAN (Reg. PID), SERVO_S110-DP (Reg. PID), SERVO_S110-PN (Reg. PID)

Modificabile: U, T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 2
Tipo di dati: Unsigned32 / FloatingPoint32	**Indice dinamico:** CDS, p0170	**Schema logico:** 7958
Gruppo Par.: Tecnologia	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** PERCENT	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
-	-	2295[0]

Descrizione: Impostazione della sorgente del segnale per il valore di scalatura del regolatore PID.

Dipendenza: Vedi anche: p2295

p2297[0...n] CI: Regolatore PID, sorgente del segnale limitazione massima / Reg.PID s.segn max

SERVO_S110-CAN (Reg. PID), SERVO_S110-DP (Reg. PID), SERVO_S110-PN (Reg. PID)

Modificabile: U, T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 2
Tipo di dati: Unsigned32 / FloatingPoint32	**Indice dinamico:** CDS, p0170	**Schema logico:** 7958
Gruppo Par.: Tecnologia	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** PERCENT	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
-	-	2291[0]

Descrizione: Impostazione della sorgente del segnale per il limite massimo del regolatore PID.

Dipendenza: Vedi anche: p2291

p2298[0...n] CI: Regolatore PID, sorgente del segnale limitazione minima / Reg.PID s.segn min

SERVO_S110-CAN (Reg. PID), SERVO_S110-DP (Reg. PID), SERVO_S110-PN (Reg. PID)

Modificabile: U, T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 2
Tipo di dati: Unsigned32 / FloatingPoint32	**Indice dinamico:** CDS, p0170	**Schema logico:** 7958
Gruppo Par.: Tecnologia	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** PERCENT	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
-	-	2292[0]

Descrizione: Impostazione della sorgente del segnale per il limite minimo del regolatore PID.

Dipendenza: Vedi anche: p2292

p2299[0...n] CI: Regolatore PID, offset di limitazione / Reg.PID offs.limit

SERVO_S110-CAN (Reg. PID), SERVO_S110-DP (Reg. PID), SERVO_S110-PN (Reg. PID)

Modificabile: U, T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 2
Tipo di dati: Unsigned32 / FloatingPoint32	**Indice dinamico:** CDS, p0170	**Schema logico:** 7958
Gruppo Par.: Tecnologia	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** PERCENT	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
-	-	0

Descrizione: Impostazione della sorgente del segnale per l'offset della limitazione di uscita del regolatore PID.

p2306 Regolatore PID, inversione del segnale di errore / Reg_PID inv_err

SERVO_S110-CAN (Reg. PID), SERVO_S110-DP (Reg. PID), SERVO_S110-PN (Reg. PID)

Modificabile: T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: Integer16	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: Tecnologia	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
0	1	0

Descrizione: Impostazione per l'inversione del segnale di errore del regolatore PID.

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

L'impostazione dipende dal tipo di circuito di regolazione.

Valore:
0: Nessuna inversione
1: Inversione

Cautela:
Una selezione errata dell'inversione del valore attuale può rendere instabile e svincolata la regolazione con il regolatore PID.

Nota:
È possibile determinare l'impostazione corretta come segue:
- Disattivare il regolatore PID (p2200 = 0).
- Aumentare il numero di giri motore e contestualmente misurare il segnale del valore attuale (del regolatore PID).
- Se l'incremento del valore attuale è direttamente proporzionale a quello del numero di giri del motore, l'inversione va disinserita.
- Se il valore attuale diminuisce all'aumento del numero di giri del motore, è necessario impostare l'inversione.

Valore = 0:
L'azionamento riduce il numero di giri in uscita all'aumento del valore attuale (ad es. per termoventilatore, pompa di mandata, compressore a pressione).

Valore = 1:
L'azionamento riduce il numero di giri in uscita all'aumento del valore attuale (ad es. per ventola di raffreddamento, pompa di scarico).

r2349.0...11 CO/BO: Regolatore PID, parola di stato / Reg_PID par_stato

SERVO_S110-CAN (Reg. PID), SERVO_S110-DP (Reg. PID), SERVO_S110-PN (Reg. PID)

Modificabile: -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: Unsigned32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 7958
Gruppo Par.: Tecnologia	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1

Min	Max	Impostazione di fabbrica
-	-	-

Descrizione:
Visualizzazione della parola di stato del regolatore PID.

Campo di bit:

Bit	Nome del segnale	Segnale 1	Segnale 0	FP
00	Regolatore PID disattivato	Sì	No	-
01	Regolatore PID limitato	Sì	No	-
02	Regolatore PID, potenziometro motore limitato max	Sì	No	-
03	Regolatore PID, potenziometro motore limitato min	Sì	No	-
08	Regolatore PID, valore attuale al minimo	Sì	No	-
09	Regolatore PID, valore attuale al massimo	Sì	No	-
10	Regolatore PID, uscita al minimo	Sì	No	-
11	Regolatore PID, uscita al massimo	Sì	No	-

p2502[0...n] LR Assegnazione encoder / Assegn. encoder

SERVO_S110-CAN (Reg. pos.), SERVO_S110-DP (Reg. pos.), SERVO_S110-PN (Reg. pos.)

Modificabile: C2(25)	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 1
Tipo di dati: Integer16	**Indice dinamico:** DDS, p0180	**Schema logico:** 4010
Gruppo Par.: Regolazione di posizione	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1

Min	Max	Impostazione di fabbrica
0	2	1

Descrizione:
Impostazione dell'encoder assegnato.
Con l'encoder assegnato viene preparato il valore attuale e viene eseguita la regolazione di posizione.

Valore:
0: Nessun encoder
1: Encoder 1
2: Encoder 2

Dipendenza:
Vedi anche: p0187, p0188

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

Attenzione: Con l'impostazione p2502 = 0 (nessun encoder) la regolazione di posizione non è possibile. Questa impostazione è possibile solo come alternativa al metodo con regolazione del numero di giri senza encoder (ad es. in caso di encoder motore guasto).

Nota: All'encoder assegnato (p2502 = 1, 2) deve essere correlato un set di dati encoder (p0187, p0188).

p2503[0...n] LR unità di lunghezza LU per 10 mm / LU per 10 mm

SERVO_S110-CAN (Reg. pos.), SERVO_S110-DP (Reg. pos.), SERVO_S110-PN (Reg. pos.)

Modificabile: C2(25)	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 1
Tipo di dati: Unsigned32	**Indice dinamico:** DDS, p0180	**Schema logico:** 4010
Gruppo Par.: Regolazione di posizione	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
1 [LU]	2147483647 [LU]	10000 [LU]

Descrizione: Impostazione dell'unità di lunghezza LU neutrale per 10 mm.

In questo modo si ottiene, in caso di scala lineare, un riferimento tra le particolarità fisiche e l'unità di lunghezza LU, neutrale e interna all'azionamento.

Esempio:

scala lineare, 10 mm devono essere risolti in µm (ovvero 1 LU = 1 µm).

--> p2503 = 10000

Nota: In caso di asse rotante con encoder lineare si può effettuare in questo modo l'assegnazione alla suddivisione del reticolo.

p2504[0...n] LR Motore/carico, giri del motore / Mot/carico giri m.

SERVO_S110-CAN (Reg. pos.), SERVO_S110-DP (Reg. pos.), SERVO_S110-PN (Reg. pos.)

Modificabile: C2(25)	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 1
Tipo di dati: Unsigned32	**Indice dinamico:** DDS, p0180	**Schema logico:** 4010, 4704, 4711
Gruppo Par.: Regolazione di posizione	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
1	1048576	1

Descrizione: Impostazione dei giri del motore per il fattore di riduzione tra albero motore e albero di carico.

Fattore di riduzione = giri motore (p2504) / giri carico (p2505)

Dipendenza: Vedi anche: p0432, p0433, p2505

Nota: Il fattore di carico tra albero encoder e albero motore viene impostato tramite p0432 e p0433.

p2505[0...n] LR Motore/carico, giri del carico / Mot/carico giri c.

SERVO_S110-CAN (Reg. pos.), SERVO_S110-DP (Reg. pos.), SERVO_S110-PN (Reg. pos.)

Modificabile: C2(25)	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 1
Tipo di dati: Integer32	**Indice dinamico:** DDS, p0180	**Schema logico:** 4010, 4704, 4711
Gruppo Par.: Regolazione di posizione	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
-1048576	1048576	1

Descrizione: Impostazione dei giri del carico per il fattore di riduzione tra albero motore e albero di carico.

Fattore di riduzione = giri motore (p2504) / giri carico (p2505)

Dipendenza: Vedi anche: p0432, p0433, p2504

Nota: Il fattore di carico tra albero encoder e albero motore viene impostato tramite p0432 e p0433.

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

p2506[0...n] LR unità di lunghezza LU per giro del carico / LU per giro carico

SERVO_S110-CAN (Reg. pos.), SERVO_S110-DP (Reg. pos.), SERVO_S110-PN (Reg. pos.)

Modificabile: C2(25)	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 1
Tipo di dati: Unsigned32	**Indice dinamico:** DDS, p0180	**Schema logico:** 4010
Gruppo Par.: Regolazione di posizione	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1

Min	Max	Impostazione di fabbrica
1 [LU]	2147483647 [LU]	10000 [LU]

Descrizione: Impostazione dell'unità di lunghezza LU neutrale per giro del carico.

In questo modo si ottiene, in caso di encoder rotativo, un riferimento tra le particolarità fisiche e l'unità di lunghezza LU, neutrale e interna all'azionamento.

Esempio:

gli encoder rotativi, le viti a sfere con 10 mm/giro, 10 mm devono essere risolti in µm (ovvero 1 LU = 1 µm).

--> Un giro del carico corrisponde a 10000 LU

--> p2506 = 10000

Nota: Il regolatore di posizione può elaborare i riferimenti di posizione nel clock interpolatore (clock IPO) solo in unità di lunghezza (LU) che siano numeri interi. I riferimenti del numero di giri che non sono multipli interi di 1 LU per clock IPO possono pertanto essere realizzati come media. I salti del riferimento che ne derivano sono particolarmente evidenti con una forte amplificazione d'anello o con il precomando attivo. L'aumento di p2506 contrasta questo fenomeno.

p2507[0...n] LR Regolazione encoder assoluto, stato / Reg enc ass stat

SERVO_S110-CAN (Reg. pos.), SERVO_S110-DP (Reg. pos.), SERVO_S110-PN (Reg. pos.)

Modificabile: U, T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 1
Tipo di dati: Integer16	**Indice dinamico:** EDS, p0140	**Schema logico:** 4010
Gruppo Par.: Regolazione di posizione	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1

Min	Max	Impostazione di fabbrica
0	3	1

Descrizione: Attivazione della regolazione e visualizzazione dello stato della stessa con encoder assoluto.

Valore:
0: Errore durante la regolazione
1: Encoder assoluto non tarato
2: Encoder assoluto non tarato e regolazione avviata
3: Encoder assoluto tarato

Dipendenza: Vedi anche: p2525, p2598, p2599

Cautela:

Nell'encoder assoluto rotativo la regolazione implica la configurazione di un campo simmetrico di zero con la metà del campo dell'encoder, all'interno del quale viene ripristinata la posizione dopo la disinserzione e la reinserzione. In questo campo può verificarsi solo un overflow dell'encoder.

Dopo la regolazione ci si deve assicurare che il campo non venga abbandonato quando al di fuori di esso non esiste nessuna relazione univoca tra il valore attuale dell'encoder e la meccanica.

Se in questo campo è presente il punto di riferimento (CI: p2598), il valore attuale di posizione viene impostato sul punto di riferimento durante la regolazione. In caso contrario la regolazione viene interrotta con F07443.

Per l'encoder assoluto lineare non si verifica alcun overflow. In questo modo dopo la regolazione è possibile ripristinare la posizione nell'intero campo di movimento dopo la disinserzione/reinserzione Il valore attuale di posizione viene impostato sul punto di riferimento al momento della regolazione.

Nota: Con p2507 = 2 viene avviata la regolazione dell'encoder. Lo stato è indicato dagli altri valori.

Per applicare in modo permanente l'offset di posizione calcolato (p2525), occorre eseguire il salvataggio in modo non volatile (p0971, p0977).

La regolazione può essere avviata solo per gli encoder assoluti.

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

p2508[0...3] BI: LR Attivare ricerca tacca di riferimento / Ric. tacca rif att

SERVO_S110-CAN (Reg. pos.), SERVO_S110-DP (Reg. pos.), SERVO_S110-PN (Reg. pos.)	**Modificabile:** T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 1
	Tipo di dati: Unsigned32 / Binary	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 4010
	Gruppo Par.: Regolazione di posizione	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
	Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
	Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
	-	-	0

Descrizione: Impostazione della sorgente del segnale per la funzione "Attivare ricerca tacca di riferimento".

Indice:
[0] = Regolazione di posizione
[1] = Encoder 1
[2] = Encoder 2
[3] = Riservato

Dipendenza: Vedi anche: p0490, p0495, p2502, p2509, r2684

Vedi anche: A07495

Attenzione: Se si attiva la funzione "Imposta valore attuale di posizione" mentre è attivata la funzione "Attivare ricerca tacca di riferimento", si disattiva automaticamente la funzione "Ricerca tacca di riferimento".

Nota: Quando è attivato il modulo funzionale "Posizionatore semplice" (r0108.4 = 1) viene eseguita la seguente interconnessione BICO: BI: p2508[0] = r2684.0

La funzione può essere attivata tramite il segnale 0/1 solo se non vi sono funzioni di riferimento attive (vedere r2526.2).

Se si attivano contemporaneamente "Ricerca tacca di riferimento" e "Analisi del tastatore di misura", non viene attivata alcuna funzione oppure viene interrotta quella in corso.

p2509[0...3] BI: LR Attivare analisi del tastatore di misura / Att. analisi TdM

SERVO_S110-CAN (Reg. pos.), SERVO_S110-DP (Reg. pos.), SERVO_S110-PN (Reg. pos.)	**Modificabile:** T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 1
	Tipo di dati: Unsigned32 / Binary	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 4010
	Gruppo Par.: Regolazione di posizione	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
	Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
	Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
	-	-	0

Descrizione: Impostazione della sorgente del segnale per la funzione "Attivare analisi del tastatore di misura".

Segnale 0/1: viene avviata la funzione "Attivare analisi del tastatore di misura".

Indice:
[0] = Regolazione di posizione
[1] = Encoder 1
[2] = Encoder 2
[3] = Riservato

Dipendenza: Vedi anche: p0488, p0489, p0490, p2502, p2508, p2510, p2511, p2517, p2518

Vedi anche: A07495

Attenzione: Se si attiva la funzione "Imposta valore attuale di posizione" mentre è attivata la funzione "Analisi del tastatore di misura", si disattiva automaticamente la funzione "Analisi del tastatore di misura".

Nota: Quando è attivato il modulo funzionale "Posizionatore semplice" (r0108.4 = 1) viene eseguita la seguente interconnessione BICO: BI: p2509[0] = r2684.1

La funzione può essere attivata tramite il segnale 0/1 solo se non vi sono funzioni di riferimento attive (vedere r2526.2).

Se si attivano contemporaneamente "Ricerca tacca di riferimento" e "Analisi del tastatore di misura", non viene attivata alcuna funzione oppure viene interrotta quella in corso.

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

p2510[0...3] BI: LR Selezione analisi del tastatore di misura / Selez. analisi TdM

SERVO_S110-CAN (Reg. pos.), SERVO_S110-DP (Reg. pos.), SERVO_S110-PN (Reg. pos.)

Modificabile: T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 1
Tipo di dati: Unsigned32 / Binary	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 3615, 4010
Gruppo Par.: Regolazione di posizione	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1

Min	Max	Impostazione di fabbrica
-	-	0

Descrizione: Impostazione della sorgente del segnale per la selezione del tastatore di misura.
Segnale 1 = il tastatore di misura 2 viene attivato con BI: p2509 = fronte 0/1.
Segnale 0 = il tastatore di misura 1 viene attivato con BI: p2509 = fronte 0/1.

Indice: [0] = Regolazione di posizione
[1] = Encoder 1
[2] = Encoder 2
[3] = Riservato

Dipendenza: Vedi anche: p2502, p2509, p2511

Nota: Quando è attivato il modulo funzionale "Posizionatore semplice" (r0108.4 = 1) viene eseguita la seguente interconnessione BICO: BI: p2509[0] = r2684.1
La selezione del tastatore di misura avviene quindi in caso di transizione 0/1 a r2684.1 (ricerca del punto di riferimento al volo attiva).

p2511[0...3] BI: LR Fronte dell'analisi del tastatore di misura / Fronte analisi TdM

SERVO_S110-CAN (Reg. pos.), SERVO_S110-DP (Reg. pos.), SERVO_S110-PN (Reg. pos.)

Modificabile: T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 1
Tipo di dati: Unsigned32 / Binary	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 3615, 4010
Gruppo Par.: Regolazione di posizione	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1

Min	Max	Impostazione di fabbrica
-	-	0

Descrizione: Impostazione della sorgente del segnale per l'analisi del fronte del tastatore di misura.
Segnale 1 = il fronte di discesa del tastatore (p2510) viene attivato con BI: p2509 = fronte 0/1.
Segnale 0 = il fronte di salita del tastatore (p2510) viene attivato con BI: p2509 = fronte 0/1.

Indice: [0] = Regolazione di posizione
[1] = Encoder 1
[2] = Encoder 2
[3] = Encoder 3

Dipendenza: Vedi anche: p2502, p2509, p2510

p2512[0...3] BI: LR Attivazione valore correzione prepar. val. att. pos. (fronte) / Attiv.prep.val.att

SERVO_S110-CAN (Reg. pos.), SERVO_S110-DP (Reg. pos.), SERVO_S110-PN (Reg. pos.)

Modificabile: T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 1
Tipo di dati: Unsigned32 / Binary	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 4010, 4015
Gruppo Par.: Regolazione di posizione	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1

Min	Max	Impostazione di fabbrica
-	-	0

Descrizione: Impostazione della sorgente del segnale per la funzione "Attivazione valore di correzione preparazione del valore attuale di posizione (fronte)".
Segnale 0/1 = viene attivato il valore di correzione presente su CI: p2513.

Indice: [0] = Regolazione di posizione
[1] = Encoder 1
[2] = Encoder 2
[3] = Riservato

Dipendenza: Vedi anche: p2502, p2513, r2684

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

Nota: Quando è attivato il modulo funzionale "Posizionatore semplice" (r0108.4 = 1) viene eseguita la seguente interconnessione BI: p2512[0] = r2684.7

p2513[0...3] CI: LR Preparazione valore attuale di posizione, valore correzione / Prep.val.att.corr.

SERVO_S110-CAN (Reg. pos.), SERVO_S110-DP (Reg. pos.), SERVO_S110-PN (Reg. pos.)

Modificabile: T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 1
Tipo di dati: Unsigned32 / Integer32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 4010, 4015
Gruppo Par.: Regolazione di posizione	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1

Min	Max	Impostazione di fabbrica
-	-	0

Descrizione: Impostazione della sorgente del segnale per il valore di correzione per la preparazione del valore attuale di posizione.

Indice:
[0] = Regolazione di posizione
[1] = Encoder 1
[2] = Encoder 2
[3] = Riservato

Dipendenza: Vedi anche: p2502, p2512, r2521, r2685

Nota: Quando è attivato il modulo funzionale "Posizionatore semplice" (r0108.4 = 1) viene eseguita la seguente interconnessione BICO: CI: p2513[0] = r2685

Per BI: p2512[0] = segnale 0/1 il valore attuale di posizione (CO: r2521[0]) viene corretto secondo il valore tramite CI: p2513[0]. Nel far ciò viene considerato il segno del valore di correzione presente.

p2514[0...3] BI: LR Attivazione dell'impostazione del valore attuale di posizione / Attiv.imp.val.att.

SERVO_S110-CAN (Reg. pos.), SERVO_S110-DP (Reg. pos.), SERVO_S110-PN (Reg. pos.)

Modificabile: T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 1
Tipo di dati: Unsigned32 / Binary	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 4010
Gruppo Par.: Regolazione di posizione	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1

Min	Max	Impostazione di fabbrica
-	-	0

Descrizione: Impostazione della sorgente del segnale per attivare la funzione "Imposta valore attuale di posizione".

Indice:
[0] = Regolazione di posizione
[1] = Encoder 1
[2] = Encoder 2
[3] = Riservato

Dipendenza: Vedi anche: p2502, p2515

Vedi anche: A07495, A07497

Avvertenza: Finché il valore attuale di posizione è impostato, i nuovi incrementi dell'encoder non vengono valutati. Una differenza di posizione esistente non può essere compensata in questo stato!

Attenzione: Se si attiva la funzione "Imposta valore attuale di posizione" mentre è attivata la funzione "Ricerca tacca di riferimento" o "Analisi del tastatore di misura", si disattiva automaticamente la funzione corrispondente.

Nota: BI: p2514 = segnale 1:

Il valore attuale di posizione viene settato al valore impostato in CI: p2515. Viene emesso l'avviso A07497 "Valore impostato di posizione attivato". Gli incrementi dell'encoder registrati nel frattempo non vengono considerati.

BI: p2514 = segnale 1/0:

La preparazione del valore attuale di posizione viene attivata e si basa sul valore impostato.

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

p2515[0...3] CI: LR Impostazione valore attuale di posizione, valore impostato / Imp. val.att. imp.

SERVO_S110-CAN (Reg. pos.), SERVO_S110-DP (Reg. pos.), SERVO_S110-PN (Reg. pos.)

Modificabile: T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 1
Tipo di dati: Unsigned32 / Integer32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 4010
Gruppo Par.: Regolazione di posizione	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1

Min	Max	Impostazione di fabbrica
-	-	0

Descrizione: Impostazione della sorgente del segnale per il valore impostato della funzione "Imposta valore attuale di posizione".

Indice:
[0] = Regolazione di posizione
[1] = Encoder 1
[2] = Encoder 2
[3] = Riservato

Dipendenza: Vedi anche: p2502, p2514

p2516[0...3] CI: LR Offset di posizione / Offset posizione

SERVO_S110-CAN (Reg. pos.), SERVO_S110-DP (Reg. pos.), SERVO_S110-PN (Reg. pos.)

Modificabile: T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 1
Tipo di dati: Unsigned32 / Integer32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 4010
Gruppo Par.: Regolazione di posizione	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1

Min	Max	Impostazione di fabbrica
-	-	0

Descrizione: Impostazione della sorgente del segnale per l'offset di posizione.

Indice:
[0] = Regolazione di posizione
[1] = Encoder 1
[2] = Encoder 2
[3] = Riservato

Dipendenza: Vedi anche: p2502, r2667

Nota: Quando è attivato il modulo funzionale "Posizionatore semplice" (r0108.4 = 1) viene eseguita la seguente interconnessione BICO: CI: p2516[0] = r2667

p2517[0...2] LR Tastatore di misura diretto 1 / TdM diretto 1

SERVO_S110-CAN (Reg. pos.), SERVO_S110-DP (Reg. pos.), SERVO_S110-PN (Reg. pos.)

Modificabile: U, T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: Integer16	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 4010
Gruppo Par.: Regolazione di posizione	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1

Min	Max	Impostazione di fabbrica
0	17	0

Descrizione: Impostazione del morsetto di ingresso per il tastatore di misura diretto 1.

Il tastatore di misura diretto si può parametrizzare come tastatore non ciclico (valore = 1 ... 8) o ciclico (valore = 11 ... 18).

Il tastatore di misura non ciclico effettua una misurazione dopo l'attivazione tramite BI: p2509 = segnale 0/1 e si può impiegare con EPOS.

Il tastatore di misura ciclico effettua misurazioni cicliche dopo l'attivazione tramite p2509 = segnale 1 e non si può impiegare con EPOS.

Per una più rapida elaborazione del segnale, il tastatore di misura diretto evita l'handshake tramite la parola di comando e la parola di stato dell'encoder.

Valore:
0: Nessun tastatore di misura
1: DI/DO 9 (X132.2)
2: DI/DO 10 (X132.3)
3: DI/DO 11 (X132.4)
7: DI/DO 8 (X132.1)

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

11: DI/DO 9 ciclico
12: DI/DO 10 ciclico
13: DI/DO 11 ciclico
17: DI/DO 8 ciclico

Indice: [0] = Encoder 1
[1] = Encoder 2
[2] = Riservato

Dipendenza: Vedi anche: p0490, p0728, p2509, p2510, p2511

Nota: DI/DO: Bidirectional Digital Input/Output (ingresso/uscita digitale bidirezionale)

Il morsetto deve essere impostato come ingresso (p0728).

In caso di rifiuto della modifica del parametro, è necessario verificare se il morsetto di ingresso non è già stato utilizzato in p0488, p0489, p0493, p0494, p0495, p0580 o p0680.

La misura diretta tramite p2517 ha una priorità più alta rispetto alla misura tramite p0488.

Nell'analisi diretta del tastatore di misura il clock DP deve essere un multiplo intero del clock del regolatore di posizione.

p2518[0...2] LR Tastatore di misura diretto 2 / TdM diretto 2

SERVO_S110-CAN (Reg. pos.), SERVO_S110-DP (Reg. pos.), SERVO_S110-PN (Reg. pos.)

Modificabile: U, T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: Integer16	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 4010
Gruppo Par.: Regolazione di posizione	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1

Min	Max	Impostazione di fabbrica
0	17	0

Descrizione: Impostazione del morsetto di ingresso per il tastatore di misura diretto 2.

Il tastatore di misura diretto si può parametrizzare come tastatore non ciclico (valore = 1 ... 6) o ciclico (valore = 11 ... 16).

Il tastatore di misura non ciclico effettua una misurazione dopo l'attivazione tramite BI: p2509 = segnale 0/1 e si può impiegare con EPOS.

Il tastatore di misura ciclico effettua misurazioni cicliche dopo l'attivazione tramite p2509 = segnale 1 e non si può impiegare con EPOS.

Per una più rapida elaborazione del segnale, il tastatore di misura diretto evita l'handshake tramite la parola di comando e la parola di stato dell'encoder.

Valore:
0: Nessun tastatore di misura
1: DI/DO 9 (X132.2)
2: DI/DO 10 (X132.3)
3: DI/DO 11 (X132.4)
7: DI/DO 8 (X132.1)
11: DI/DO 9 ciclico
12: DI/DO 10 ciclico
13: DI/DO 11 ciclico
17: DI/DO 8 ciclico

Indice: [0] = Encoder 1
[1] = Encoder 2
[2] = Riservato

Dipendenza: Vedi anche: p0490, p0728, p2509, p2510, p2511

Nota: DI/DO: Bidirectional Digital Input/Output (ingresso/uscita digitale bidirezionale)

Il morsetto deve essere impostato come ingresso (p0728).

In caso di rifiuto della modifica del parametro, è necessario verificare se il morsetto di ingresso non è già stato utilizzato in p0488, p0489, p0493, p0494, p0495, p0580 o p0680.

La misura diretta tramite p2518 ha una priorità più alta rispetto alla misura tramite p0489.

Nell'analisi diretta del tastatore di misura il clock DP deve essere un multiplo intero del clock del regolatore di posizione.

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

p2519[0...n] Config. comportam. preparaz. valore att. pos. nella commut. DDS / s_att. config DDS

SERVO_S110-CAN (Reg. pos.), SERVO_S110-DP (Reg. pos.), SERVO_S110-PN (Reg. pos.)

Modificabile: U, T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 4
Tipo di dati: Integer16	**Indice dinamico:** DDS, p0180	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: Regolazione di posizione	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1

Min	Max	Impostazione di fabbrica
0	5	1

Descrizione: Impostazione del comportamento della preparazione del valore attuale di posizione per il regolatore di posizione con commutazione DDS.

Per p2519 = 1:

Nei casi seguenti, con commutazione DDS il valore attuale di posizione perde validità e il punto di riferimento viene azzerato:

- L'EDS attivo per la regolazione di posizione viene modificato.
- L'assegnazione encoder viene modificata (p2502).
- Le condizioni meccaniche vengono modificate (p2503 ... p2506).
- Il senso di rotazione viene modificato (p1821).

Negli encoder assoluti viene inoltre resettato lo stato della regolazione (p2507) qualora l'encoder assoluto resti selezionato per la regolazione di posizione pur essendo intervenuta una modifica delle condizioni meccaniche o del senso di rotazione.

Nello stato di funzionamento viene emessa un'anomalia (F07494).

Attenzione: Gli ulteriori valori di impostazione sono previsti per gli ampliamenti.

Nota: Il comportamento durante la commutazione DDS avviene tramite il valore di p2519 nel set di dati di destinazione.

r2520[0...2] CO: LR Preparazione valore attuale posizione, parola comando encoder / Prep.val.att. p.c.

SERVO_S110-CAN (Reg. pos.), SERVO_S110-DP (Reg. pos.), SERVO_S110-PN (Reg. pos.)

Modificabile: -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 1
Tipo di dati: Unsigned16	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 4010
Gruppo Par.: Regolazione di posizione	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1

Min	Max	Impostazione di fabbrica
-	-	-

Descrizione: Visualizzazione della parola di comando dell'encoder generata dalla preparazione del valore attuale di posizione.

Indice:
[0] = Encoder 1
[1] = Encoder 2
[2] = Riservato

Campo di bit:

Bit	Nome del segnale	Segnale 1	Segnale 0	FP
00	Richiedere funzione 1	Sì	No	-
01	Richiedere funzione 2	Sì	No	-
02	Richiedere funzione 3	Sì	No	-
03	Richiedere funzione 4	Sì	No	-
04	Richiedere comando Bit 0	Sì	No	-
05	Richiedere comando Bit 1	Sì	No	-
06	Richiedere comando Bit 2	Sì	No	-
07	Modalità misura al volo / ricerca tacca di riferimento	Misura al volo	Tacche riferimento	-
13	Richiedere valore assoluto ciclico	Sì	No	-
14	Richiedere encoder in sosta	Sì	No	-
15	Richiedere tacitazione errore encoder	Sì	No	-

Dipendenza: Vedi anche: p0480

Nota: Quando è attivo il modulo funzionale "Posizionatore semplice" (r0108.4 = 1) vengono eseguite le seguenti interconnessioni BICO:

CI: p0480[0] = r2520[0], CI: p0480[1] = r2520[1] e CI: p0480[2] = r2520[2]

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

r2521[0...3] CO: LR Valore attuale di posizione / s_att

SERVO_S110-CAN (Reg. pos.), SERVO_S110-DP (Reg. pos.), SERVO_S110-PN (Reg. pos.)

Modificabile: -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 1
Tipo di dati: Integer32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 4010
Gruppo Par.: Regolazione di posizione	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1

Min	Max	Impostazione di fabbrica
- [LU]	- [LU]	- [LU]

Descrizione: Visualizzazione del valore attuale di posizione ottenuto dal processo di preparazione.

Indice:
[0] = Regolazione di posizione
[1] = Encoder 1
[2] = Encoder 2
[3] = Riservato

Dipendenza: Vedi anche: p2502, r2526

Nota: r2526.0 = 1 --> il valore attuale di posizione in r2521[0] per la regolazione di posizione è valido.
r2527.0 = 1 --> il valore attuale di posizione in r2521[1] per l'encoder 1 è valido.
r2528.0 = 1 --> il valore attuale di posizione in r2521[2] per l'encoder 2 è valido.

r2522[0...3] CO: LR Valore attuale di velocità / v_att

SERVO_S110-CAN (Reg. pos.), SERVO_S110-DP (Reg. pos.), SERVO_S110-PN (Reg. pos.)

Modificabile: -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 1
Tipo di dati: Integer32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 4010
Gruppo Par.: Regolazione di posizione	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1

Min	Max	Impostazione di fabbrica
- [1000 LU/min]	- [1000 LU/min]	- [1000 LU/min]

Descrizione: Visualizzazione del valore attuale di velocità ottenuto dalla preparazione del valore attuale di posizione.

Indice:
[0] = Regolazione di posizione
[1] = Encoder 1
[2] = Encoder 2
[3] = Riservato

Dipendenza: Vedi anche: p2502, r2526

Nota: r2526.0 = 1 --> il valore attuale di velocità in r2522[0] per la regolazione di posizione è valido.
r2527.0 = 1 --> il valore attuale di velocità in r2522[1] per l'encoder 1 è valido.
r2528.0 = 1 --> il valore attuale di velocità in r2522[2] per l'encoder 2 è valido.

r2523[0...3] CO: LR Valore di misura / Valore di misura

SERVO_S110-CAN (Reg. pos.), SERVO_S110-DP (Reg. pos.), SERVO_S110-PN (Reg. pos.)

Modificabile: -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 1
Tipo di dati: Integer32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 4010
Gruppo Par.: Regolazione di posizione	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1

Min	Max	Impostazione di fabbrica
- [LU]	- [LU]	- [LU]

Descrizione: Visualizzazione del valore ricavato tramite la funzione "Ricerca tacca di riferimento" e "Analisi del tastatore di misura".

Indice:
[0] = Regolazione di posizione
[1] = Encoder 1
[2] = Encoder 2
[3] = Riservato

Dipendenza: Vedi anche: p2502, r2526

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

Nota: r2526.2 = 1 --> il valore di misura in r2523[0] per la regolazione di posizione è valido.
r2527.2 = 1 --> il valore di misura in r2523[1] per l'encoder 1 è valido.
r2528.2 = 1 --> il valore di misura in r2523[2] per l'encoder 2 è valido.

r2524 CO: LR LU/giro / LU/giro

SERVO_S110-CAN (Reg. pos.), SERVO_S110-DP (Reg. pos.), SERVO_S110-PN (Reg. pos.)

Modificabile: -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 1
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 4010
Gruppo Par.: Regolazione di posizione	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1

Min	Max	Impostazione di fabbrica
- [LU]	- [LU]	- [LU]

Descrizione: Visualizzazione dell'unità di lunghezza interna LU/giro del motore.

Dipendenza: Vedi anche: p0404

p2525[0...n] CO: LR Regolazione encoder, offset / Reg. enc. offset

SERVO_S110-CAN (Reg. pos.), SERVO_S110-DP (Reg. pos.), SERVO_S110-PN (Reg. pos.)

Modificabile: T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 4
Tipo di dati: Unsigned32	**Indice dinamico:** EDS, p0140	**Schema logico:** 4010
Gruppo Par.: Regolazione di posizione	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1

Min	Max	Impostazione di fabbrica
0 [LU]	4294967295 [LU]	0 [LU]

Descrizione: L'offset di posizione viene calcolato dall'azionamento nella regolazione dell'encoder assoluto.

Dipendenza: Vedi anche: p0404

Nota: L'offset di posizione è rilevante solo con un encoder assoluto. Viene calcolato dall'azionamento al momento della regolazione e non deve essere modificato dall'utente.

r2526.0...9 CO/BO: LR Parola di stato / Parola stato

SERVO_S110-CAN (Reg. pos.), SERVO_S110-DP (Reg. pos.), SERVO_S110-PN (Reg. pos.)

Modificabile: -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 1
Tipo di dati: Unsigned16	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: Regolazione di posizione	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1

Min	Max	Impostazione di fabbrica
-	-	-

Descrizione: Visualizzazione della parola di stato del regolatore di posizione.

Campo di bit:

Bit	Nome del segnale	Segnale 1	Segnale 0	FP
00	Val.att.pos.valido	Sì	No	4010, 4015
01	Ricerca punto di riferimento attiva	Sì	No	4010
02	Val. rif. valido	Sì	No	3615, 4010
03	Regolazione di posizione attiva	Sì	No	4015
04	Riscontro fisso raggiunto	Sì	No	3617, 4025
05	Riscontro fisso al di fuori della finestra	Sì	No	3617, 4025
06	Uscita regolatore di posizione limitata	Sì	No	4015
07	Richiesta funzionamento a seguire	Sì	No	-
08	Serraggio attivo durante posizionamento su riscontro fisso	Sì	No	4025
09	Valore impostato per la regolazione valido	Sì	No	-

Dipendenza: Vedi anche: r2521, r2522, r2523

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

Nota: Per bit 04:
Il segnale viene influenzato da p2634.
Per bit 05:
Il segnale viene influenzato da p2635.

r2527.0...2 CO/BO: LR Rilevamento valore attuale parola di stato encoder 1 / R.v.att.ZSW enc 1

SERVO_S110-CAN (Reg. pos.), SERVO_S110-DP (Reg. pos.), SERVO_S110-PN (Reg. pos.)

Modificabile: -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 1
Tipo di dati: Unsigned16	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: Regolazione di posizione	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1

Min	Max	Impostazione di fabbrica
-	-	-

Descrizione: Visualizzazione della parola di stato del rilevamento valore attuale di posizione per l'encoder 1.

Campo di bit:

Bit	Nome del segnale	Segnale 1	Segnale 0	FP
00	Val.att.pos.valido	Sì	No	-
01	Ricerca punto di riferimento attiva	Sì	No	-
02	Val. rif. valido	Sì	No	-

r2528.0...2 CO/BO: LR Rilevamento valore attuale parola di stato encoder 2 / R.v.att.ZSW enc 2

SERVO_S110-CAN (Reg. pos.), SERVO_S110-DP (Reg. pos.), SERVO_S110-PN (Reg. pos.)

Modificabile: -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 1
Tipo di dati: Unsigned16	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: Regolazione di posizione	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1

Min	Max	Impostazione di fabbrica
-	-	-

Descrizione: Visualizzazione della parola di stato del rilevamento valore attuale di posizione per l'encoder 2.

Campo di bit:

Bit	Nome del segnale	Segnale 1	Segnale 0	FP
00	Val.att.pos.valido	Sì	No	-
01	Ricerca punto di riferimento attiva	Sì	No	-
02	Val. rif. valido	Sì	No	-

p2530 CI: LR Valore di riferimento della posizione / s_rif

SERVO_S110-CAN (Reg. pos.), SERVO_S110-DP (Reg. pos.), SERVO_S110-PN (Reg. pos.)

Modificabile: T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 1
Tipo di dati: Unsigned32 / Integer32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 4015, 4020
Gruppo Par.: Regolazione di posizione	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1

Min	Max	Impostazione di fabbrica
-	-	0

Descrizione: Impostazione della sorgente del segnale per il valore di riferimento della posizione del regolatore di posizione.

Dipendenza: Vedi anche: r2665

Nota: Quando è attivato il modulo funzionale "Posizionatore semplice" (r0108.4 = 1) viene eseguita la seguente interconnessione BICO: BI: p2530 = r2665

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

p2531 CI: LR Valore di riferimento della velocità / v_rif

SERVO_S110-CAN (Reg. pos.), SERVO_S110-DP (Reg. pos.), SERVO_S110-PN (Reg. pos.)

Modificabile: T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 1
Tipo di dati: Unsigned32 / Integer32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 4015
Gruppo Par.: Regolazione di posizione	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
-	-	0

Descrizione: Impostazione della sorgente del segnale per il valore di riferimento della velocità del regolatore di posizione.

Dipendenza: Vedi anche: r2666

Nota: Quando è attivato il modulo funzionale "Posizionatore semplice" (r0108.4 = 1) viene eseguita la seguente interconnessione BICO: BI: p2531 = r2666

p2532 CI: LR Valore attuale di posizione / s_att

SERVO_S110-CAN (Reg. pos.), SERVO_S110-DP (Reg. pos.), SERVO_S110-PN (Reg. pos.)

Modificabile: T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: Unsigned32 / Integer32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 4015, 4020, 4025
Gruppo Par.: Regolazione di posizione	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
-	-	2521[0]

Descrizione: Impostazione della sorgente del segnale per il valore attuale di posizione del regolatore di posizione.

Dipendenza: Vedi anche: r2521

p2533[0...n] LR Filtro valore di riferimento posizione, costante di tempo / s_rif_filtro T

SERVO_S110-CAN (Reg. pos.), SERVO_S110-DP (Reg. pos.), SERVO_S110-PN (Reg. pos.)

Modificabile: U, T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 1
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** DDS, p0180	**Schema logico:** 4015
Gruppo Par.: Regolazione di posizione	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
0.00 [ms]	1000.00 [ms]	0.00 [ms]

Descrizione: Impostazione della costante di tempo per il filtro del valore di riferimento della posizione (PT1).

Nota: Con il filtro viene ridotto il fattore Kv effettivo (fattore di guadagno). Ciò consente di ottenere una risposta a gradino più dolce con un migliore comportamento di anomalia.

Applicazioni:

- Attenuazione della dinamica di precomando.
- Limitazione dello strappo.

p2534[0...n] LR Fattore di precomando del numero di giri / Fattore n_precom

SERVO_S110-CAN (Reg. pos.), SERVO_S110-DP (Reg. pos.), SERVO_S110-PN (Reg. pos.)

Modificabile: U, T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 1
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** DDS, p0180	**Schema logico:** 4015, 4025
Gruppo Par.: Regolazione di posizione	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
0.00 [%]	200.00 [%]	0.00 [%]

Descrizione: Impostazione per l'attivazione e la pesatura del valore di precomando del numero di giri.

Valore = 0 % --> Il precomando è disattivato.

Dipendenza: Vedi anche: p2535, p2536, r2563

Nota: Per un circuito di regolazione dell'asse perfettamente impostato e una costante di tempo equivalente esattamente calcolata, il fattore di precomando ha il valore 100 %.

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

p2535[0...n] LR Precomando numero giri, filtro simmetrizzazione, tempo morto / n_prec filt t_mort

SERVO_S110-CAN (Reg. pos.), SERVO_S110-DP (Reg. pos.), SERVO_S110-PN (Reg. pos.)

Modificabile: U, T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 1
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** DDS, p0180	**Schema logico:** 4015
Gruppo Par.: Regolazione di posizione	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1

Min	Max	Impostazione di fabbrica
0.00	2.00	0.00

Descrizione: Impostazione del tempo morto "frazionario" per l'emulazione del comportamento temporale del circuito chiuso di regolazione del numero di giri.

Il moltiplicatore impostato si riferisce al clock del regolatore di posizione (tempo morto = p2535 * p0115[4]).

Dipendenza: Vedi anche: p2536

Attenzione: In caso di precomando di velocità attivo (p2534 > 0 %) vale quanto segue:

Oltre al tempo morto impostato (p2535) diventano attivi internamente due clock del regolatore di posizione.

In caso di precomando di velocità non attivo (p2534 = 0 %) vale quanto segue:

Non diventa attivo alcun tempo morto (p2535 e internamente).

Nota: Il comportamento temporale del circuito chiuso di regolazione del numero di giri può essere emulato assieme a p2536.

p2536[0...n] LR Precomando del numero di giri, filtro di simmetrizzazione PT1 / n_prec. filtro PT1

SERVO_S110-CAN (Reg. pos.), SERVO_S110-DP (Reg. pos.), SERVO_S110-PN (Reg. pos.)

Modificabile: U, T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 1
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** DDS, p0180	**Schema logico:** 4015
Gruppo Par.: Regolazione di posizione	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1

Min	Max	Impostazione di fabbrica
0.00 [ms]	100.00 [ms]	0.00 [ms]

Descrizione: Impostazione di un filtro PT1 per l'emulazione del comportamento temporale del circuito chiuso di regolazione del numero di giri.

Dipendenza: Vedi anche: p2535

Attenzione: In caso di precomando di velocità non attivo (p2534 = 0 %) vale quanto segue:

Un filtro PT1 eventualmente impostato non è attivo.

Nota: Il comportamento temporale del circuito chiuso di regolazione del numero di giri può essere emulato assieme a p2535.

p2537 CI: LR Adattamento del regolatore di posizione / Adattamento

SERVO_S110-CAN (Reg. pos.), SERVO_S110-DP (Reg. pos.), SERVO_S110-PN (Reg. pos.)

Modificabile: T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 1
Tipo di dati: Unsigned32 / FloatingPoint32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 4015
Gruppo Par.: Regolazione di posizione	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** PERCENT	**Lista esperti:** 1

Min	Max	Impostazione di fabbrica
-	-	1

Descrizione: Impostazione della sorgente del segnale per l'adattamento del guadagno proporzionale del regolatore di posizione.

Dipendenza: Vedi anche: p2538

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

p2538[0...n] LR Guadagno proporzionale / Kp

SERVO_S110-CAN (Reg. pos.), SERVO_S110-DP (Reg. pos.), SERVO_S110-PN (Reg. pos.)

Modificabile: U, T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 1
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** DDS, p0180	**Schema logico:** 4015
Gruppo Par.: Regolazione di posizione	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1

Min	Max	Impostazione di fabbrica
0.000 [1000/min]	300.000 [1000/min]	1.000 [1000/min]

Descrizione: Impostazione del guadagno proporzionale (guadagno P, fattore di guadagno, fattore Kv) del regolatore di posizione.

Dipendenza: Vedi anche: p2537, p2539, p2555, r2557, r2558

Nota: Con il guadagno proporzionale si definisce quale distanza di inseguimento si imposta a una determinata velocità di movimento (senza precomando).

Guadagno proporzionale piccolo:

reazione lenta alla differenza tra valore attuale e valore di riferimento, la distanza di inseguimento aumenta.

Guadagno proporzionale grande:

reazione rapida alla differenza tra valore attuale e valore di riferimento, la distanza di inseguimento diminuisce.

p2539[0...n] LR Tempo dell'azione integratrice / Tn

SERVO_S110-CAN (Reg. pos.), SERVO_S110-DP (Reg. pos.), SERVO_S110-PN (Reg. pos.)

Modificabile: U, T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 1
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** DDS, p0180	**Schema logico:** 4015
Gruppo Par.: Regolazione di posizione	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1

Min	Max	Impostazione di fabbrica
0.00 [ms]	100000.00 [ms]	0.00 [ms]

Descrizione: Impostazione per l'attivazione del tempo dell'azione integratrice del regolatore di posizione.

Valore = 0 ms --> la componente I del regolatore di posizione è disattivata.

Dipendenza: Vedi anche: p2538, r2559

p2540 CO: LR Uscita del regolatore di posizione, limite del numero di giri / LR_uscita limite

SERVO_S110-CAN (Reg. pos.), SERVO_S110-DP (Reg. pos.), SERVO_S110-PN (Reg. pos.)

Modificabile: U, T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 4015
Gruppo Par.: Regolazione di posizione	**Gruppo delle unità:** 3_1	**Selezione unità:** p0505
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** p2000	**Lista esperti:** 1

Min	Max	Impostazione di fabbrica
0.000 [1/min]	210000.000 [1/min]	210000.000 [1/min]

Descrizione: Impostazione del limite del numero di giri dell'uscita del regolatore di posizione.

Dipendenza: Vedi anche: p2541

p2541 CI: LR Uscita regolatore posizione, limite n. giri, sorgente segnale / LR_usc. lim. S_s

SERVO_S110-CAN (Reg. pos.), SERVO_S110-DP (Reg. pos.), SERVO_S110-PN (Reg. pos.)

Modificabile: T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 1
Tipo di dati: Unsigned32 / FloatingPoint32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 4015
Gruppo Par.: Regolazione di posizione	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** p2000	**Lista esperti:** 1

Min	Max	Impostazione di fabbrica
-	-	2540[0]

Descrizione: Impostazione della sorgente del segnale per la limitazione dell'uscita del regolatore di posizione.

Dipendenza: Vedi anche: p2540

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

p2542 LR Finestra di fermo / Finestra di fermo

SERVO_S110-CAN (Reg. pos.), SERVO_S110-DP (Reg. pos.), SERVO_S110-PN (Reg. pos.)

Modificabile: U, T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 1
Tipo di dati: Unsigned32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 4020
Gruppo Par.: Regolazione di posizione	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1

Min	Max	Impostazione di fabbrica
0 [LU]	2147483647 [LU]	200 [LU]

Descrizione: Impostazione della finestra per la sorveglianza dell'arresto.

Dopo che è trascorso il tempo di sorveglianza di arresto, viene effettuato un controllo ciclico per verificare se la differenza tra posizione di riferimento e posizione attuale rientra nella finestra di fermo ed eventualmente viene segnalata un'anomalia corrispondente.

Valore = 0 --> la sorveglianza di arresto è disattivata.

Dipendenza: Vedi anche: p2543, p2544

Vedi anche: F07450

Nota: Per l'impostazione della finestra di fermo e di posizionamento vale:

Finestra di fermo (p2542) >= finestra di posizionamento (p2544)

p2543 LR Tempo di sorveglianza dell'arresto / t_sorveglianza arr

SERVO_S110-CAN (Reg. pos.), SERVO_S110-DP (Reg. pos.), SERVO_S110-PN (Reg. pos.)

Modificabile: U, T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 1
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 4020
Gruppo Par.: Regolazione di posizione	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1

Min	Max	Impostazione di fabbrica
0.00 [ms]	100000.00 [ms]	200.00 [ms]

Descrizione: Impostazione del tempo per la sorveglianza dell'arresto.

Dopo che è trascorso il tempo di sorveglianza di arresto, viene effettuato un controllo ciclico per verificare se la differenza tra posizione di riferimento e posizione attuale rientra nella finestra di fermo ed eventualmente viene segnalata un'anomalia corrispondente.

Dipendenza: Vedi anche: p2542, p2545

Vedi anche: F07450

Nota: Per l'impostazione del tempo di sorveglianza di arresto e di posizionamento vale:

Finestra di fermo (p2543) <= finestra di posizionamento (p2545)

p2544 LR Finestra di posizionamento / Finestra posiz.

SERVO_S110-CAN (Reg. pos.), SERVO_S110-DP (Reg. pos.), SERVO_S110-PN (Reg. pos.)

Modificabile: U, T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 1
Tipo di dati: Unsigned32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 4020
Gruppo Par.: Regolazione di posizione	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1

Min	Max	Impostazione di fabbrica
0 [LU]	2147483647 [LU]	40 [LU]

Descrizione: Impostazione della finestra di posizionamento per la sorveglianza di posizionamento.

Dopo che è trascorso il tempo di sorveglianza di posizionamento, viene effettuato un solo controllo per verificare se la differenza tra posizione di riferimento e posizione attuale rientra nella finestra di posizionamento ed eventualmente viene segnalata un'anomalia corrispondente.

Valore = 0 --> la sorveglianza di posizionamento è disattivata.

Dipendenza: Vedi anche: p2542, p2545, r2684

Vedi anche: F07451

Nota: Per l'impostazione della finestra di fermo e di posizionamento vale:

Finestra di fermo (p2542) >= finestra di posizionamento (p2544)

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

p2545 LR Tempo di sorveglianza di posizionamento / t_sorv. posiz.

SERVO_S110-CAN (Reg. pos.), SERVO_S110-DP (Reg. pos.), SERVO_S110-PN (Reg. pos.)

Modificabile: U, T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 1
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 4020
Gruppo Par.: Regolazione di posizione	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1

Min	Max	Impostazione di fabbrica
0.00 [ms]	100000.00 [ms]	1000.00 [ms]

Descrizione: Impostazione del tempo per la sorveglianza di posizionamento.

Dopo che è trascorso il tempo di sorveglianza di posizionamento, viene effettuato un solo controllo per verificare se la differenza tra posizione di riferimento e posizione attuale rientra nella finestra di posizionamento ed eventualmente viene segnalata un'anomalia corrispondente.

Dipendenza: Vedi anche: p2543, p2544, r2684

Vedi anche: F07451

Nota: Per l'impostazione del tempo di sorveglianza di arresto e di posizionamento vale:

Finestra di fermo (p2543) <= finestra di posizionamento (p2545)

p2546[0...n] LR Sorveglianza distanza di inseguimento dinamica, tolleranza / s_delta_sorv. tol

SERVO_S110-CAN (Reg. pos.), SERVO_S110-DP (Reg. pos.), SERVO_S110-PN (Reg. pos.)

Modificabile: U, T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 1
Tipo di dati: Unsigned32	**Indice dinamico:** DDS, p0180	**Schema logico:** 4025
Gruppo Par.: Regolazione di posizione	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1

Min	Max	Impostazione di fabbrica
0 [LU]	2147483647 [LU]	1000 [LU]

Descrizione: Impostazione della tolleranza per la sorveglianza della distanza di inseguimento dinamica.

Se la distanza di inseguimento dinamica (r2563) supera la tolleranza impostata, viene emessa un'anomalia corrispondente.

Valore = 0 --> la sorveglianza della distanza di inseguimento dinamica è disattivata.

Dipendenza: Vedi anche: r2563, r2684

Vedi anche: F07452

Nota: Tramite la fascia di tolleranza vengono evitati errori di risoluzione della sorveglianza della distanza di inseguimento dinamica grazie a una serie di processi di regolazione durante il funzionamento (ad es. in caso di carichi impulsivi).

p2547 LR Posizione di commutazione camma 1 / Posizione camma 1

SERVO_S110-CAN (Reg. pos.), SERVO_S110-DP (Reg. pos.), SERVO_S110-PN (Reg. pos.)

Modificabile: U, T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 1
Tipo di dati: Integer32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 4025
Gruppo Par.: Regolazione di posizione	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1

Min	Max	Impostazione di fabbrica
-2147483648 [LU]	2147483647 [LU]	0 [LU]

Descrizione: Impostazione della posizione di commutazione camma 1.

Dipendenza: Vedi anche: p2548, r2683

Cautela: Solo dopo la ricerca del punto di riferimento dell'asse si è sicuri che i segnali di commutazione camma abbiano all'uscita un riferimento di posizione "vero".

Nota: Valore attuale di posizione <= posizione di commutazione camma 1 --> r2683.8 = segnale 1

Valore attuale di posizione > posizione di commutazione camma 1 --> r2683.8 = segnale 0

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

p2548 LR Posizione di commutazione camma 2 / Posizione camma 2

SERVO_S110-CAN (Reg. pos.), SERVO_S110-DP (Reg. pos.), SERVO_S110-PN (Reg. pos.)

Modificabile: U, T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 1
Tipo di dati: Integer32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 4025
Gruppo Par.: Regolazione di posizione	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1

Min	Max	Impostazione di fabbrica
-2147483648 [LU]	2147483647 [LU]	0 [LU]

Descrizione: Impostazione della posizione di commutazione camma 2.

Dipendenza: Vedi anche: p2547, r2683

Cautela: Solo dopo la ricerca del punto di riferimento dell'asse si è sicuri che i segnali di commutazione camma abbiano all'uscita un riferimento di posizione "vero".

Nota: Valore attuale di posizione <= posizione di commutazione camma 2 --> r2683.9 = segnale 1
Valore attuale di posizione > posizione di commutazione camma 2 --> r2683.9 = segnale 0

p2549 BI: LR Abilitazione 1 / Abilitazione 1

SERVO_S110-CAN (Reg. pos.), SERVO_S110-DP (Reg. pos.), SERVO_S110-PN (Reg. pos.)

Modificabile: T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 1
Tipo di dati: Unsigned32 / Binary	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 4015
Gruppo Par.: Regolazione di posizione	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1

Min	Max	Impostazione di fabbrica
-	-	899.2

Descrizione: Impostazione della sorgente del segnale per l'abilitazione 1 del regolatore di posizione.

Dipendenza: Vedi anche: r0899, p2550

Nota: L'abilitazione del regolatore di posizione avviene tramite la combinazione logica AND di BI: p2549 e BI: p2550.

p2550 BI: LR Abilitazione 2 / Abilitazione 2

SERVO_S110-CAN (Reg. pos.), SERVO_S110-DP (Reg. pos.), SERVO_S110-PN (Reg. pos.)

Modificabile: T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 1
Tipo di dati: Unsigned32 / Binary	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 4015
Gruppo Par.: Regolazione di posizione	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1

Min	Max	Impostazione di fabbrica
-	-	0

Descrizione: Impostazione della sorgente del segnale per l'abilitazione 2 del regolatore di posizione.

Dipendenza: Vedi anche: p2549

Nota: L'abilitazione del regolatore di posizione avviene tramite la combinazione logica AND di BI: p2549 e BI: p2550.
Quando è attivato il modulo funzionale "Regolazione di posizione" o "Posizionatore semplice" viene eseguita la seguente interconnessione BICO: BI: p2550 = 1

p2551 BI: LR Messaggio valore di riferimento fermo / Msg s_rif fermo

SERVO_S110-CAN (Reg. pos.), SERVO_S110-DP (Reg. pos.), SERVO_S110-PN (Reg. pos.)

Modificabile: T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 1
Tipo di dati: Unsigned32 / Binary	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 4020
Gruppo Par.: Regolazione di posizione	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1

Min	Max	Impostazione di fabbrica
-	-	0

Descrizione: Impostazione della sorgente del segnale per il messaggio "Valore di riferimento fermo".

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

BI: p2551 = segnale 1:

Viene segnalata la fine di un processo di posizionamento sul lato del valore di riferimento e viene attivata la sorveglianza di posizionamento e di arresto.

BI: p2551 = segnale 0:

Viene segnalato l'inizio di un processo di posizionamento sul lato del valore di riferimento o del funzionamento a seguire e viene disattivata la sorveglianza di posizionamento e di arresto.

Dipendenza: Vedi anche: p2554, r2683

Nota: Quando è attivato il modulo funzionale "Posizionatore semplice" (r0108.4 = 1) viene eseguita la seguente interconnessione BICO: BI: p2551 = r2683.2

p2552 BI: LR Messaggio posizionamento su riscontro fisso attivo / Msg risc.fisso att

SERVO_S110-CAN (Reg. pos.), SERVO_S110-DP (Reg. pos.), SERVO_S110-PN (Reg. pos.)

Modificabile: T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 1
Tipo di dati: Unsigned32 / Binary	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 4025
Gruppo Par.: Regolazione di posizione	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1

Min	Max	Impostazione di fabbrica
-	-	0

Descrizione: Impostazione della sorgente del segnale per il messaggio "Posizionamento su riscontro fisso attivo".

BI: p2552 = segnale 1:

Viene segnalata l'attività di posizionamento su riscontro fisso e avviato il riconoscimento di quest'ultimo sulla distanza di inseguimento massima (p2634).

Dipendenza: Vedi anche: r2683

Nota: Quando è attivato il modulo funzionale "Posizionatore semplice" (r0108.4 = 1) viene eseguita la seguente interconnessione BICO: BI: p2552 = r2683.14

p2553 BI: LR messaggio riscontro fisso raggiunto / Msg riscont. fisso

SERVO_S110-CAN (Reg. pos.), SERVO_S110-DP (Reg. pos.), SERVO_S110-PN (Reg. pos.)

Modificabile: T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 1
Tipo di dati: Unsigned32 / Binary	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 4025
Gruppo Par.: Regolazione di posizione	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1

Min	Max	Impostazione di fabbrica
-	-	0

Descrizione: Impostazione della sorgente del segnale per il messaggio "Riscontro fisso raggiunto".

BI: p2553 = segnale 1:

Viene segnalato il raggiungimento del riscontro fisso e viene attivata la finestra di sorveglianza dello stesso.

Dipendenza: Vedi anche: r2683

Nota: Quando è attivato il modulo funzionale "Posizionatore semplice" (r0108.4 = 1) viene eseguita la seguente interconnessione BICO: BI: p2553 = r2683.12

p2554 BI: LR Messaggio comando di movimento attivo / Msg cmd mov attivo

SERVO_S110-CAN (Reg. pos.), SERVO_S110-DP (Reg. pos.), SERVO_S110-PN (Reg. pos.)

Modificabile: T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 1
Tipo di dati: Unsigned32 / Binary	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 4020
Gruppo Par.: Regolazione di posizione	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1

Min	Max	Impostazione di fabbrica
-	-	0

Descrizione: Impostazione della sorgente del segnale per il messaggio "Comando di movimento attivo".

BI: p2554 = segnale 1:

Viene segnalato che è attivo un posizionamento e che quindi la sorveglianza di posizionamento non viene attivata con il messaggio "Valore di riferimento fermo" (p2551).

Dipendenza: Vedi anche: p2551, r2684

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

Nota: Quando è attivato il modulo funzionale "Posizionatore semplice" (r0108.4 = 1) viene eseguita la seguente interconnessione BICO: BI: p2554 = r2684.15

p2555 CI: LR LU/giro LU/mm / LU/giro LU/mm

SERVO_S110-CAN (Reg. pos.), SERVO_S110-DP (Reg. pos.), SERVO_S110-PN (Reg. pos.)

Modificabile: T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: Unsigned32 / FloatingPoint32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 4015
Gruppo Par.: Regolazione di posizione	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
-	-	2524[0]

Descrizione: Impostazione della sorgente del segnale per il riferimento dell'unità di lunghezza interna LU/giro motore con encoder rotativo o LU/mm con encoder lineare.

Dipendenza: Vedi anche: p0404, r2524

Nota: Il valore del segnale viene utilizzato per la conversione dell'unità di lunghezza nel valore di riferimento di numero di giri o velocità.

r2556 CO: LR Valore di rif. posizione dopo livellam. del valore di rif. / s_rif dopo interp.

SERVO_S110-CAN (Reg. pos.), SERVO_S110-DP (Reg. pos.), SERVO_S110-PN (Reg. pos.)

Modificabile: -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 1
Tipo di dati: Integer32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 4015
Gruppo Par.: Regolazione di posizione	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
- [LU]	- [LU]	- [LU]

Descrizione: Visualizzazione del valore di riferimento di posizione dopo il livellamento del valore di riferimento.

r2557 CO: LR Ingresso regolatore di posizione, errore di regolazione / LR_ingr. scost.reg

SERVO_S110-CAN (Reg. pos.), SERVO_S110-DP (Reg. pos.), SERVO_S110-PN (Reg. pos.)

Modificabile: -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 1
Tipo di dati: Integer32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 4015
Gruppo Par.: Regolazione di posizione	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
- [LU]	- [LU]	- [LU]

Descrizione: Visualizzazione della differenza tra valore di riferimento e valore attuale della posizione all'ingresso del regolatore di posizione.

r2558 CO: LR Uscita del regolatore di posizione, componente P / LR_uscita, quota P

SERVO_S110-CAN (Reg. pos.), SERVO_S110-DP (Reg. pos.), SERVO_S110-PN (Reg. pos.)

Modificabile: -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 1
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 4015
Gruppo Par.: Regolazione di posizione	**Gruppo delle unità:** 3_1	**Selezione unità:** p0505
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** p2000	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
- [1/min]	- [1/min]	- [1/min]

Descrizione: Visualizzazione della componente P all'uscita del regolatore di posizione per il valore di riferimento del numero di giri.

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

r2559 CO: LR Uscita del regolatore di posizione, componente I / LR_uscita quota I

SERVO_S110-CAN (Reg. pos.), SERVO_S110-DP (Reg. pos.), SERVO_S110-PN (Reg. pos.)

Modificabile: -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 1
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 4015
Gruppo Par.: Regolazione di posizione	**Gruppo delle unità:** 3_1	**Selezione unità:** p0505
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** p2000	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
- [1/min]	- [1/min]	- [1/min]

Descrizione: Visualizzazione della componente I all'uscita del regolatore di posizione per il valore di riferimento del numero di giri.

r2560 CO: LR Valore di riferimento del numero di giri / n_rif

SERVO_S110-CAN (Reg. pos.), SERVO_S110-DP (Reg. pos.), SERVO_S110-PN (Reg. pos.)

Modificabile: -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 1
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 4015
Gruppo Par.: Regolazione di posizione	**Gruppo delle unità:** 3_1	**Selezione unità:** p0505
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** p2000	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
- [1/min]	- [1/min]	- [1/min]

Descrizione: Visualizzazione del valore di riferimento di numero di giri dopo la limitazione (CI: p2541).

r2561 CO: LR Valore di precomando del numero di giri / n_val.precomando

SERVO_S110-CAN (Reg. pos.), SERVO_S110-DP (Reg. pos.), SERVO_S110-PN (Reg. pos.)

Modificabile: -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 1
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 4015
Gruppo Par.: Regolazione di posizione	**Gruppo delle unità:** 3_1	**Selezione unità:** p0505
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** p2000	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
- [1/min]	- [1/min]	- [1/min]

Descrizione: Visualizzazione del valore di riferimento del numero di giri in base al precomando.

r2562 CO: LR Valore di riferimento totale del numero di giri / n_rif totale

SERVO_S110-CAN (Reg. pos.), SERVO_S110-DP (Reg. pos.), SERVO_S110-PN (Reg. pos.)

Modificabile: -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 1
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 4015
Gruppo Par.: Regolazione di posizione	**Gruppo delle unità:** 3_1	**Selezione unità:** p0505
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** p2000	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
- [1/min]	- [1/min]	- [1/min]

Descrizione: Visualizzazione del valore di riferimento totale del numero di giri.
Questo valore si ricava dalla somma del precomando di velocità e dell'uscita del regolatore di posizione.

Dipendenza: Vedi anche: r2560, r2561

r2563 CO: LR Distanza di inseguimento modello dinamico / Dist. inseg. din.

SERVO_S110-CAN (Reg. pos.), SERVO_S110-DP (Reg. pos.), SERVO_S110-PN (Reg. pos.)

Modificabile: -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 1
Tipo di dati: Integer32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 4025
Gruppo Par.: Regolazione di posizione	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
- [LU]	- [LU]	- [LU]

Descrizione: Visualizzazione della distanza di inseguimento dinamica.

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

Questo valore è lo scostamento corretto della componente dipendente dalla velocità tra il valore di riferimento di posizione e il valore attuale di posizione.

Nota: Con p2534 >= 100 % (precomando attivato) vale quanto segue:

La distanza di inseguimento dinamica (r2563) corrisponde allo scostamento di regolazione (r2557) all'ingresso del regolatore di posizione.

Con 0 % < p2534 < 100 % (precomando attivato) o p2534 = 0 % (precomando disattivato) vale quanto segue:

La distanza di inseguimento dinamica (r2563) è lo scostamento tra il valore attuale di posizione misurato e un valore che viene calcolato dal valore di riferimento di posizione tramite un modello PT1. Questo compensa lo scostamento di regolazione che si verifica per il regolatore P in funzione del sistema e della velocità.

r2564 CO: LR Valore di precomando della coppia / M_val. precomando

SERVO_S110-CAN (Reg. pos.), SERVO_S110-DP (Reg. pos.), SERVO_S110-PN (Reg. pos.)

Modificabile: -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 1
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 4015
Gruppo Par.: Regolazione di posizione	**Gruppo delle unità:** 7_1	**Selezione unità:** p0505
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** p2003	**Lista esperti:** 1

Min	Max	Impostazione di fabbrica
- [Nm]	- [Nm]	- [Nm]

Descrizione: Visualizzazione del valore di precomando della coppia.

Dipendenza: Vedi anche: p1511, p1512

Nota: Il valore di precomando della coppia è la derivata temporale del valore di precomando del numero di giri e si riferisce a un momento d'inerzia di 1 kgm^2/2 PI. Se si utilizza il precomando, occorre valorizzarlo in base al momento d'inerzia effettivo.

r2565 CO: LR Distanza di inseguimento corrente / Dist. inseg. corr.

SERVO_S110-CAN (Reg. pos.), SERVO_S110-DP (Reg. pos.), SERVO_S110-PN (Reg. pos.)

Modificabile: -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 1
Tipo di dati: Integer32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 4015
Gruppo Par.: Regolazione di posizione	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1

Min	Max	Impostazione di fabbrica
- [LU]	- [LU]	- [LU]

Descrizione: Visualizzazione della distanza di inseguimento corrente.

Questo valore è lo scostamento tra il valore di riferimento di posizione dopo l'interpolazione fine e il valore attuale di posizione.

Attenzione: In caso di precomando di velocità attivo (p2534 > 0 %) vale quanto segue:

Per calcolare questo valore il valore di riferimento di posizione viene ritardato di due clock del regolatore di posizione.

In caso di precomando di velocità non attivo (p2534 = 0 %) vale quanto segue:

Per calcolare questo valore il valore di riferimento di posizione non viene ritardato.

r2566 LR numero di giri ingresso precomando / n ingr precomando

SERVO_S110-CAN (Reg. pos.), SERVO_S110-DP (Reg. pos.), SERVO_S110-PN (Reg. pos.)

Modificabile: -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 1
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 4015
Gruppo Par.: Regolazione di posizione	**Gruppo delle unità:** 3_1	**Selezione unità:** p0505
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** p2000	**Lista esperti:** 1

Min	Max	Impostazione di fabbrica
- [1/min]	- [1/min]	- [1/min]

Descrizione: Visualizzazione del numero di giri all'ingresso del canale di precomando.

Nota: Questo parametro di visualizzazione serve per la diagnostica anche in caso di precomando inattivo (p2534 = 0%).

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

p2567[0...n] LR Precomando momento di inerzia / M_precom M_iner

SERVO_S110-CAN (Reg. pos.), SERVO_S110-DP (Reg. pos.), SERVO_S110-PN (Reg. pos.)

Modificabile: U, T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** DDS, p0180	**Schema logico:** 4015
Gruppo Par.: Regolazione di posizione	**Gruppo delle unità:** 25_1	**Selezione unità:** p0100
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1

Min	Max	Impostazione di fabbrica
0.000000 [kgm²]	100000.000000 [kgm²]	0.159155 [kgm²]

Descrizione: Impostazione del momento di inerzia per il precomando di coppia.

Dipendenza: Vedi anche: p2534, r2564

Nota: Nel calcolo del valore di precomando momento (r2654) la derivata temporale del valore di precomando del numero di giri viene moltiplicata per 2 PI * p2567.

Per ragioni di compatibilità con le versioni precedenti del firmware, l'impostazione di fabbrica per p2567 è = 1 kgm^2/2 PI. In questo modo CO: r2564 resta la derivata temporale standard del valore di precomando del numero di giri e si riferisce a un momento d'inerzia di 1 kgm^2/2 PI. A questo punto durante il precomando il momento di inerzia può essere inserito direttamente in p2567 (invece di dover valutare il valore di precomando successivamente).

p2568 BI: EPOS Attivazione camma STOP / Camma STOP attiva

SERVO_S110-CAN (EPOS), SERVO_S110-DP (EPOS), SERVO_S110-PN (EPOS)

Modificabile: T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 1
Tipo di dati: Unsigned32 / Binary	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 3630
Gruppo Par.: Posizionatore semplice	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1

Min	Max	Impostazione di fabbrica
-	-	0

Descrizione: Impostazione della sorgente del segnale per l'attivazione della "Camma STOP".

BI: p2568 = segnale 1

--> L'analisi della camma di STOP negativa (BI: p2569) e della camma di STOP positiva (BI: p2570) è attiva.

Dipendenza: Vedi anche: p2569, p2570

Nota: Il campo di movimento si può limitare anche tramite il finecorsa software.

p2569 BI: EPOS Camma di STOP negativa / Camma STOP neg.

SERVO_S110-CAN (EPOS), SERVO_S110-DP (EPOS), SERVO_S110-PN (EPOS)

Modificabile: T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 1
Tipo di dati: Unsigned32 / Binary	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 3630
Gruppo Par.: Posizionatore semplice	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1

Min	Max	Impostazione di fabbrica
-	-	1

Descrizione: Impostazione della sorgente del segnale per la camma STOP nella direzione di movimento negativa.

Raccomand.: Impostare la decelerazione OFF3 (p1135) in modo che l'asse, dopo aver raggiunto la camma di STOP alla massima velocità, non copra un percorso di frenatura maggiore di quello presente.

Impostazione del messaggio 07491 come avviso (A07491):

Impostare la decelerazione massima (p2573) in modo che l'asse, dopo aver raggiunto la camma di STOP alla massima velocità, non copra un percorso di frenatura maggiore di quello presente.

Dipendenza: Vedi anche: p1135, p2568, p2570, p2573, r2684

Vedi anche: F07491

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

Cautela:

Le camme STOP sono attive Low.

Impostazione del messaggio 07491 come anomalia (F07491):

Con segnale 0 si ha un arresto con la decelerazione OFF3 (p1135), il segnale di stato r2684.13 = 1 viene impostato e memorizzato e il sistema emette l'anomalia corrispondente. Dopo la tacitazione dell'anomalia sono ammessi solo i movimenti per uscire dalla camma STOP.

Con segnale 0/1 e direzione di movimento valida viene riconosciuto l'abbandono della camma STOP e il segnale di stato r2684.13 è impostato = 0.

Impostazione del messaggio 07491 come avviso (A07491):

Con segnale 0 si ha un arresto con la decelerazione massima (p2573), il segnale di stato r2684.13 = 1 viene impostato e memorizzato e il sistema emette l'avviso corrispondente. Sono ammessi solo i movimenti per uscire dalla camma STOP.

Con segnale 0/1 e direzione di movimento valida viene riconosciuto l'abbandono della camma STOP e il segnale di stato r2684.13 = 0 e l'avviso vengono cancellati.

p2570 BI: EPOS Camma STOP positiva / Camma STOP pos.

SERVO_S110-CAN (EPOS), SERVO_S110-DP (EPOS), SERVO_S110-PN (EPOS)

Modificabile: T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 1
Tipo di dati: Unsigned32 / Binary	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 3630
Gruppo Par.: Posizionatore semplice	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1

Min	Max	Impostazione di fabbrica
-	-	1

Descrizione: Impostazione della sorgente del segnale per la camma di STOP nella direzione di movimento positiva.

Raccomand.: Impostare la decelerazione OFF3 (p1135) in modo che l'asse, dopo aver raggiunto la camma di STOP alla massima velocità, non copra un percorso di frenatura maggiore di quello presente.

Impostazione del messaggio 07492 come avviso (A07492):

Impostare la decelerazione massima (p2573) in modo che l'asse, dopo aver raggiunto la camma di STOP alla massima velocità, non copra un percorso di frenatura maggiore di quello presente.

Dipendenza: Vedi anche: p1135, p2568, p2569, p2573, r2684

Vedi anche: F07492

Cautela:

Le camme STOP sono attive Low.

Impostazione del messaggio 07492 come anomalia (F07492):

Con segnale 0 si ha un arresto con la decelerazione OFF3 (p1135), il segnale di stato r2684.14 = 1 viene impostato e memorizzato e il sistema emette l'anomalia corrispondente. Dopo la tacitazione dell'anomalia sono ammessi solo i movimenti per uscire dalla camma STOP.

Con segnale 0/1 e direzione di movimento valida viene riconosciuto l'abbandono della camma STOP e il segnale di stato r2684.14 è impostato = 0.

Impostazione del messaggio 07492 come avviso (A07492):

Con segnale 0 si ha un arresto con la decelerazione massima (p2573), il segnale di stato r2684.14 = 1 viene impostato e memorizzato e il sistema emette l'avviso corrispondente. Sono ammessi solo i movimenti per uscire dalla camma STOP.

Con segnale 0/1 e direzione di movimento valida viene riconosciuto l'abbandono della camma STOP e il segnale di stato r2684.14 = 0 e l'avviso vengono cancellati.

p2571 EPOS Velocità massima / v_max

SERVO_S110-CAN (EPOS), SERVO_S110-DP (EPOS), SERVO_S110-PN (EPOS)

Modificabile: U, T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 1
Tipo di dati: Unsigned32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 3630
Gruppo Par.: Posizionatore semplice	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1

Min	Max	Impostazione di fabbrica
1 [1000 LU/min]	40000000 [1000 LU/min]	30000 [1000 LU/min]

Descrizione: Impostazione della velocità massima per il modulo funzionale "Posizionatore semplice" (r0108.4).

Dipendenza: Vedi anche: r1084, r1087, p2503, p2504, p2505, p2506

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

Nota: La velocità massima è attiva in tutti i modi operativi del posizionatore semplice.
La velocità massima per il posizionatore semplice deve essere compensata con la velocità massima o il numero di giri massimo del regolatore del numero di giri o della velocità:
Encoder rotativo:
p2571[1000 LU/min] = min(|r1084|, |r1087|)[1/min] x p2505/p2504 x p2506/1000
Encoder lineare:
p2571[1000 LU/min] = min(|r1084|, |r1087|)[m/min] x p2503/10[m]

p2572 EPOS Accelerazione massima / a_Max

SERVO_S110-CAN (EPOS), SERVO_S110-DP (EPOS), SERVO_S110-PN (EPOS)

Modificabile: T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 1
Tipo di dati: Unsigned32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 3630
Gruppo Par.: Posizionatore semplice	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1

Min	Max	Impostazione di fabbrica
1 [1000 LU/s²]	2000000 [1000 LU/s²]	100 [1000 LU/s²]

Descrizione: Impostazione dell'accelerazione massima per il modulo funzionale "Posizionatore semplice" (r0108.4).
Dipendenza: Vedi anche: p2619, p2644
Nota: L'accelerazione massima agisce bruscamente (senza strappo).
Modo operativo "Blocchi di movimento":
Sull'accelerazione massima agisce l'override di accelerazione programmato (p2619).
Modo operativo "Impostazione diretta del valore di riferimento/MDI":
L'override di accelerazione è attivo (p2644, 4000 hex = 100 %).
Modo operativo "Funzionamento a impulsi" e "Ricerca punto di riferimento":
L'override di accelerazione non è attivo. L'avviamento avviene con accelerazione massima.

p2573 EPOS Decelerazione massima / -a_Max

SERVO_S110-CAN (EPOS), SERVO_S110-DP (EPOS), SERVO_S110-PN (EPOS)

Modificabile: T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 1
Tipo di dati: Unsigned32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 3630
Gruppo Par.: Posizionatore semplice	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1

Min	Max	Impostazione di fabbrica
1 [1000 LU/s²]	2000000 [1000 LU/s²]	100 [1000 LU/s²]

Descrizione: Impostazione della decelerazione massima per il modulo funzionale "Posizionatore semplice" (r0108.4).
Dipendenza: Vedi anche: p2620, p2645
Nota: La decelerazione massima agisce bruscamente (senza strappo).
Modo operativo "Blocchi di movimento":
Sulla decelerazione massima agisce l'override di decelerazione programmato (p2620).
Modo operativo "Impostazione diretta del valore di riferimento/MDI":
L'override di decelerazione è attivo (p2645, 4000 hex = 100 %).
Modo operativo "Funzionamento a impulsi" e "Ricerca punto di riferimento":
L'override di decelerazione non è attivo. La frenatura avviene con decelerazione massima.

p2574 EPOS Limitazione dello strappo / Limitaz. strappo

SERVO_S110-CAN (EPOS), SERVO_S110-DP (EPOS), SERVO_S110-PN (EPOS)

Modificabile: U, T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 1
Tipo di dati: Unsigned32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 3635
Gruppo Par.: Posizionatore semplice	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1

Min	Max	Impostazione di fabbrica
1 [1000 LU/s³]	100000000 [1000 LU/s³]	10000 [1000 LU/s³]

Descrizione: Impostazione della limitazione dello strappo.

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

Dipendenza: Vedi anche: p2572, p2573, p2575

Nota: La limitazione dello strappo viene convertita internamente in un tempo di strappo:

Tempo di strappo Tr = max(p2572, p2573) / p2574

Il tempo di strappo viene limitato internamente a 1000 ms e arrotondato a un multiplo intero del tempo di campionamento Posizionamento (p0115[5]).

Il tempo di strappo è valido per la fase di accelerazione e decelerazione anche in caso di accelerazione massima (p2572) e decelerazione massima (p2573) diverse.

In caso di accelerazione massima e decelerazione massima diverse, il movimento non è ottimizzato dal punto di vista dei tempi dato che il limite di strappo non viene sfruttato per il valore minore dei due.

Se nel profilo di movimento il tempo di accelerazione senza limitazione dello strappo è inferiore al tempo di strappo Tr, il movimento con limitazione dello strappo non è ottimizzato dal punto di vista dei tempi.

Per i movimenti di spostamento con passaggio diretto tra accelerazione e decelerazione (dove cioè il tempo di strappo è più elevato rispetto alla fase di spostamento a velocità costante), lo strappo può aumentare fino al doppio dello strappo parametrizzato.

AVANTI_AL_VOLO con inversione di direzione agisce internamente come un AVANTI_CON_ARRESTO, senza che venga impostato "Posizione raggiunta". Senza la limitazione dello strappo questo comportamento non si nota quasi, dato che nell'inversione del riferimento posizione viene tenuto a zero solo un ciclo dell'interpolatore.

Con la condizione di passaggio di blocco AVANTI_CON_ARRESTO una limitazione dello strappo provoca un maggiore ritardo.

p2575 BI: EPOS Attivazione limitazione dello strappo / Limit strappo att

SERVO_S110-CAN (EPOS), SERVO_S110-DP (EPOS), SERVO_S110-PN (EPOS)

Modificabile: T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 1
Tipo di dati: Unsigned32 / Binary	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 3635
Gruppo Par.: Posizionatore semplice	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1

Min	Max	Impostazione di fabbrica
-	-	0

Descrizione: Impostazione della sorgente del segnale per l'attivazione della limitazione dello strappo.

Attivazione/disattivazione:

- Tramite BI: p2575 = segnale 1 o segnale 0.
- Tramite il comando RUCK nel blocco di movimento (solo con BI: p2575 = segnale 0).

Dipendenza: Vedi anche: p2574

Nota: Una modifica dello stato del segnale all'ingresso connettore viene applicata solo a motore fermo.

p2576 EPOS Correzione modulo, campo modulo / Corr.modulo, campo

SERVO_S110-CAN (EPOS), SERVO_S110-DP (EPOS), SERVO_S110-PN (EPOS)

Modificabile: T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 1
Tipo di dati: Unsigned32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 3635
Gruppo Par.: Posizionatore semplice	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1

Min	Max	Impostazione di fabbrica
1 [LU]	2147482647 [LU]	360000 [LU]

Descrizione: Impostazione del campo modulo per assi con correzione modulo.

Dipendenza: Vedi anche: p2577

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

p2577 BI: EPOS Attivazione correzione modulo / Attiv.corr.modulo

SERVO_S110-CAN (EPOS), SERVO_S110-DP (EPOS), SERVO_S110-PN (EPOS)

Modificabile: T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 1
Tipo di dati: Unsigned32 / Binary	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 3630, 3635
Gruppo Par.: Posizionatore semplice	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1

Min	Max	Impostazione di fabbrica
-	-	0

Descrizione: Impostazione della sorgente del segnale per l'attivazione della correzione modulo.

Dipendenza: Vedi anche: p2576

Nota: Una modifica dello stato del segnale sull'ingresso connettore ha effetto solo nello stato "Pronto all'inserzione".

Selezionare la correzione modulo:

Viene corretto il valore di riferimento di posizione corrente nel campo modulo. Il valore attuale di posizione si distingue dal valore di riferimento di posizione per la distanza di inseguimento e può lasciare anche il campo modulo.

Deselezionare la correzione modulo:

La correzione avviene sulla base del valore di posizione attuale corrente.

p2578 CI: EPOS Finecorsa software meno raggiunto, sorgente del segnale / Finec. SW meno S_s

SERVO_S110-CAN (EPOS), SERVO_S110-DP (EPOS), SERVO_S110-PN (EPOS)

Modificabile: T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 1
Tipo di dati: Unsigned32 / Integer32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 3630
Gruppo Par.: Posizionatore semplice	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1

Min	Max	Impostazione di fabbrica
-	-	2580[0]

Descrizione: Impostazione della sorgente del segnale per il finecorsa software meno.

Dipendenza: Vedi anche: p2579, p2580, p2581, p2582

Vedi anche: A07469, A07477, A07479, F07481

Attenzione: Una modifica del finecorsa software ha effetto immediato.

Una modifica di un finecorsa software provoca la verifica delle posizioni nei blocchi di movimento.

Nota: Per l'impostazione dei finecorsa software vale:

Finecorsa software meno < Finecorsa software più

p2579 CI: EPOS Finecorsa software più raggiunto, sorgente del segnale / Finec. SW più S_s

SERVO_S110-CAN (EPOS), SERVO_S110-DP (EPOS), SERVO_S110-PN (EPOS)

Modificabile: T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 1
Tipo di dati: Unsigned32 / Integer32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 3630
Gruppo Par.: Posizionatore semplice	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1

Min	Max	Impostazione di fabbrica
-	-	2581[0]

Descrizione: Impostazione della sorgente del segnale per il finecorsa software più.

Dipendenza: Vedi anche: p2578, p2580, p2581, p2582

Vedi anche: A07470, A07478, A07480, F07482

Attenzione: Una modifica del finecorsa software ha effetto immediato.

Una modifica di un finecorsa software provoca la verifica delle posizioni nei blocchi di movimento.

Nota: Per l'impostazione dei finecorsa software vale:

Finecorsa software meno < Finecorsa software più

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

p2580 CO: EPOS Finecorsa software meno / Finecorsa SW meno

SERVO_S110-CAN (EPOS), SERVO_S110-DP (EPOS), SERVO_S110-PN (EPOS)

Modificabile: U, T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 1
Tipo di dati: Integer32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 3630
Gruppo Par.: Posizionatore semplice	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1

Min	Max	Impostazione di fabbrica
-2147482648 [LU]	2147482647 [LU]	-2147482648 [LU]

Descrizione: Impostazione del finecorsa software in direzione di movimento negativa.

Dipendenza: Vedi anche: p2578, p2579, p2581, p2582

p2581 CO: EPOS Finecorsa software più / Finecorsa SW più

SERVO_S110-CAN (EPOS), SERVO_S110-DP (EPOS), SERVO_S110-PN (EPOS)

Modificabile: U, T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 1
Tipo di dati: Integer32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 3630
Gruppo Par.: Posizionatore semplice	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1

Min	Max	Impostazione di fabbrica
-2147482648 [LU]	2147482647 [LU]	2147482647 [LU]

Descrizione: Impostazione del finecorsa software in direzione di movimento positiva.

Dipendenza: Vedi anche: p2578, p2579, p2580, p2582

p2582 BI: EPOS Attivazione finecorsa software / Attivaz. finec. SW

SERVO_S110-CAN (EPOS), SERVO_S110-DP (EPOS), SERVO_S110-PN (EPOS)

Modificabile: T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 1
Tipo di dati: Unsigned32 / Binary	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 3630
Gruppo Par.: Posizionatore semplice	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1

Min	Max	Impostazione di fabbrica
-	-	0

Descrizione: Impostazione della sorgente del segnale per l'attivazione dei "Finecorsa software".

Dipendenza: Vedi anche: p2578, p2579, p2580, p2581

Cautela:

Finecorsa software attivo:

- L'asse è referenziato (r2684.11 = 1) e BI: p2582 = segnale 1.

Finecorsa software inattivo:

- Correzione modulo attiva (BI: p2577 = segnale 1).
- Viene eseguita la ricerca del punto di riferimento.

Attenzione: Posizione di destinazione con posizionamento relativo fuori del finecorsa software:

Il blocco di movimento viene avviato e l'asse si arresta sul finecorsa software. Viene emesso un avviso e il blocco di movimento viene interrotto. I blocchi di movimento con posizione valida si possono attivare.

Posizione di destinazione con posizionamento assoluto fuori del finecorsa software:

Il blocco di movimento non viene avviato nel modo operativo "Blocchi di movimento" e viene emessa un'anomalia corrispondente.

Asse fuori del campo di movimento valido:

Se l'asse si trova fuori del campo di movimento valido, viene emessa un'anomalia corrispondente. Questa anomalia può essere confermata all'arresto. I blocchi di movimento con posizione valida si possono attivare.

Nota: Il campo di movimento si può limitare anche tramite una camma STOP.

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

p2583 EPOS Compensazione del gioco all'inversione / Comp. gioco inv.

SERVO_S110-CAN (EPOS), SERVO_S110-DP (EPOS), SERVO_S110-PN (EPOS)	**Modificabile:** U, T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 1
	Tipo di dati: Integer32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 3635
	Gruppo Par.: Posizionatore semplice	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
	Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
	Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
	-200000 [LU]	200000 [LU]	0 [LU]

Descrizione: Impostazione del valore del gioco positivo o negativo.

0: La sorveglianza del gioco all'inversione è disattivata.

> 0: Gioco positivo (caso normale)

All'inversione di direzione il valore attuale dell'encoder precede il valore attuale effettivo.

< 0: Gioco negativo

All'inversione di direzione il valore attuale effettivo precede il valore attuale dell'encoder.

Dipendenza: Se un asse fermo viene referenziato tramite l'impostazione di un punto di riferimento o se un asse regolato viene attivato con l'encoder assoluto, l'impostazione di p2604 è rilevante per l'attivazione del valore di compensazione.

p2604 = 1:

Movimento positivo -> viene immediatamente attivato un valore di compensazione.

Movimento negativo -> non viene attivato alcun valore di compensazione.

p2604 = 0:

Movimento positivo -> non viene attivato alcun valore di compensazione.

Movimento negativo -> viene immediatamente attivato un valore di compensazione.

Alla successiva ricerca del punto di riferimento (di un asse referenziato) o in caso di "Ricerca al volo del punto di riferimento", non è p2604 a essere rilevante, bensì il valore precedente (indicazione storica).

Vedi anche: p2604, r2667

p2585 EPOS Funzionamento a impulsi 1 velocità di riferimento / Jog 1 v_rif

SERVO_S110-CAN (EPOS), SERVO_S110-DP (EPOS), SERVO_S110-PN (EPOS)	**Modificabile:** U, T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 1
	Tipo di dati: Integer32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 3610
	Gruppo Par.: Posizionatore semplice	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
	Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
	Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
	-40000000 [1000 LU/min]	40000000 [1000 LU/min]	-300 [1000 LU/min]

Descrizione: Impostazione della velocità di riferimento per il funzionamento a impulsi 1.

Dipendenza: Vedi anche: p2587, p2589, p2591

p2586 EPOS Funzionamento a impulsi 2 velocità di riferimento / Jog 2 v_rif

SERVO_S110-CAN (EPOS), SERVO_S110-DP (EPOS), SERVO_S110-PN (EPOS)	**Modificabile:** U, T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 1
	Tipo di dati: Integer32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 3610
	Gruppo Par.: Posizionatore semplice	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
	Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
	Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
	-40000000 [1000 LU/min]	40000000 [1000 LU/min]	300 [1000 LU/min]

Descrizione: Impostazione della velocità di riferimento per il funzionamento a impulsi 2.

Dipendenza: Vedi anche: p2588, p2590, p2591

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

p2587 EPOS Funzionamento a impulsi 1, percorso di traslazione / JOG 1 percorso

SERVO_S110-CAN (EPOS), SERVO_S110-DP (EPOS), SERVO_S110-PN (EPOS)

Modificabile: U, T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 1
Tipo di dati: Unsigned32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 3610
Gruppo Par.: Posizionatore semplice	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
0 [LU]	2147482647 [LU]	1000 [LU]

Descrizione: Impostazione del percorso di traslazione per il funzionamento a impulsi incrementale 1.

Dipendenza: Vedi anche: p2585, p2589, p2591

Nota: Il funzionamento a impulsi incrementale 1 viene avviato con BI: p2591 = segnale 1 e BI: p2589 = segnale 0/1.
Con BI: p2589 = segnale 0, il funzionamento a impulsi incrementale viene interrotto.

p2588 EPOS Funzionamento a impulsi 2, percorso di traslazione / JOG 2 percorso

SERVO_S110-CAN (EPOS), SERVO_S110-DP (EPOS), SERVO_S110-PN (EPOS)

Modificabile: U, T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 1
Tipo di dati: Unsigned32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 3610
Gruppo Par.: Posizionatore semplice	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
0 [LU]	2147482647 [LU]	1000 [LU]

Descrizione: Impostazione del percorso di traslazione per il funzionamento a impulsi incrementale 2.

Dipendenza: Vedi anche: p2586, p2590, p2591

Nota: Il funzionamento a impulsi incrementale 2 viene avviato con BI: p2591 = segnale 1 e BI: p2590 = segnale 0/1.
Con BI: p2590 = segnale 0, il funzionamento a impulsi incrementale viene interrotto.

p2589 BI: EPOS Funzionamento a impulsi 1 sorgente del segnale / S_s Jog 1

SERVO_S110-CAN (EPOS), SERVO_S110-DP (EPOS), SERVO_S110-PN (EPOS)

Modificabile: T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 1
Tipo di dati: Unsigned32 / Binary	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 3610, 3625
Gruppo Par.: Posizionatore semplice	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
-	-	0

Descrizione: Impostazione della sorgente del segnale per il funzionamento a impulsi 1.

Dipendenza: Nel funzionamento a impulsi l'accostamento e la frenatura avvengono rispettivamente con l'accelerazione e la decelerazione massima (p2572/p2573).
BI: p2591 = segnale 0
La traslazione è continua e avviene alla velocità di riferimento Jog 1 (p2585).
BI: p2591 = segnale 1
La traslazione è continua e avviene alla velocità di riferimento Jog 1 (p2585) su un percorso parametrizzato (p2587).
Vedi anche: p2572, p2573, p2585, p2587, p2591

Attenzione: Il parametro potrebbe essere protetto per via di p0922 o p2079 e non può essere modificato.

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

p2590 BI: EPOS Funzionamento a impulsi 2 sorgente del segnale / S_s Jog 2

SERVO_S110-CAN (EPOS), SERVO_S110-DP (EPOS), SERVO_S110-PN (EPOS)

Modificabile: T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 1
Tipo di dati: Unsigned32 / Binary	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 3610, 3625
Gruppo Par.: Posizionatore semplice	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1

Min	Max	Impostazione di fabbrica
-	-	0

Descrizione: Impostazione della sorgente del segnale per il funzionamento a impulsi 2.

Dipendenza: Nel funzionamento a impulsi l'accostamento e la frenatura avvengono rispettivamente con l'accelerazione e la decelerazione massima (p2572/p2573).

BI: p2591 = segnale 0

La traslazione è continua e avviene alla velocità di riferimento Jog 2 (p2586).

BI: p2591 = segnale 1

La traslazione è continua e avviene alla velocità di riferimento Jog 2 (p2586) su un percorso parametrizzato (p2588).

Vedi anche: p2572, p2573, p2586, p2588, p2591

Attenzione: Il parametro potrebbe essere protetto per via di p0922 o p2079 e non può essere modificato.

p2591 BI: EPOS Funzionamento a impulsi incrementale / Funz impulsi incr

SERVO_S110-CAN (EPOS), SERVO_S110-DP (EPOS), SERVO_S110-PN (EPOS)

Modificabile: T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 1
Tipo di dati: Unsigned32 / Binary	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 3610
Gruppo Par.: Posizionatore semplice	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1

Min	Max	Impostazione di fabbrica
-	-	0

Descrizione: Impostazione della sorgente del segnale per il funzionamento a impulsi incrementale.

Dipendenza: Vedi anche: p2585, p2586, p2587, p2588, p2589, p2590

p2593 CI: EPOS LU/giro LU/mm / LU/giro LU/mm

SERVO_S110-CAN (EPOS), SERVO_S110-DP (EPOS), SERVO_S110-PN (EPOS)

Modificabile: T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: Unsigned32 / FloatingPoint32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: Posizionatore semplice	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1

Min	Max	Impostazione di fabbrica
-	-	2524[0]

Descrizione: Impostazione della sorgente del segnale per il riferimento dell'unità di lunghezza interna LU/giro motore con encoder rotativo o LU/mm con encoder lineare.

Dipendenza: Vedi anche: p0404, r2524, p2594

Nota: Il valore del segnale viene utilizzato per la conversione dell'unità di lunghezza nel valore di riferimento del numero di giri o di velocità.

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

p2594 CI: EPOS: Velocità massima limitata esternamente / v_max limit est

SERVO_S110-CAN (EPOS), SERVO_S110-DP (EPOS), SERVO_S110-PN (EPOS)

Modificabile: T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: Unsigned32 / FloatingPoint32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: Posizionatore semplice	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** p2000	**Lista esperti:** 1

Min	Max	Impostazione di fabbrica
-	-	0

Descrizione: Impostazione della sorgente del segnale per la velocità massima limitata esternamente.

Dipendenza: Vedi anche: r2524, p2571, p2593

Avvertenza: Affinché la velocità limitata esternamente sia attiva nei modi operativi EPOS, è necessario che l'ingresso connettore p2593 sia interconnesso correttamente.

p2595 BI: EPOS Avvio ricerca punto di riferimento / Avvio ric. p. rif.

SERVO_S110-CAN (EPOS), SERVO_S110-DP (EPOS), SERVO_S110-PN (EPOS)

Modificabile: T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 1
Tipo di dati: Unsigned32 / Binary	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 3612, 3625, 3614
Gruppo Par.: Posizionatore semplice	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1

Min	Max	Impostazione di fabbrica
-	-	0

Descrizione: Impostazione della sorgente del segnale per avviare la "Ricerca punto di riferimento" o la "Ricerca al volo del punto di riferimento".

BI: p2595 = segnale 0/1

Il processo di ricerca del punto di riferimento viene avviato.

BI: p2595 = segnale 1/0

Il processo di ricerca del punto di riferimento viene interrotto.

Dipendenza: Vedi anche: p2597, p2598, p2599, r2684

Attenzione: Il parametro potrebbe essere protetto per via di p0922 o p2079 e non può essere modificato.

Nota: Ricerca punto di riferimento (BI: p2597 = segnale 0):

La ricerca punto di riferimento può essere attivata solo dopo la conclusione di un movimento di spostamento in corso (fronte 0/1).

All'avvio viene eventualmente resettato il segnale di stato "Punto di riferimento impostato" (r2684.11).

Ricerca punto di riferimento al volo (BI: p2597 = segnale 1):

All'avvio non viene resettato il segnale di stato "Punto di riferimento impostato" (r2684.11).

p2596 BI: EPOS Impostazione punto di riferimento / Impost. punto rif.

SERVO_S110-CAN (EPOS), SERVO_S110-DP (EPOS), SERVO_S110-PN (EPOS)

Modificabile: T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 1
Tipo di dati: Unsigned32 / Binary	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 3612
Gruppo Par.: Posizionatore semplice	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1

Min	Max	Impostazione di fabbrica
-	-	0

Descrizione: Impostazione della sorgente del segnale per "Impostazione punto di riferimento".

Dipendenza: Vedi anche: p2598, p2599, r2684

Attenzione: Il parametro potrebbe essere protetto per via di p0922 o p2079 e non può essere modificato.

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

Nota: L'impostazione del punto di riferimento ha effetto nei seguenti modi operativi:
- Nello stato di base.
- In caso di RISCONTRO FISSO con condizione di proseguimento FINE (corrispondente allo stato di base).
- Con blocco di movimento interrotto tramite BI: p2640 = segnale 0 (arresto intermedio).
- Con EPOS non abilitato (BI: p2656 = segnale 0) e valore attuale di posizione valido (BI: p2658 = segnale 1).

p2597 BI: EPOS Selezione tipo di riferimento / Selez. tipo rif.

SERVO_S110-CAN (EPOS), SERVO_S110-DP (EPOS), SERVO_S110-PN (EPOS)

Modificabile: T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 1
Tipo di dati: Unsigned32 / Binary	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 3612, 3614, 3625
Gruppo Par.: Posizionatore semplice	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
-	-	0

Descrizione: Impostazione della sorgente del segnale per la selezione del tipo di riferimento.
Segnale 1: ricerca al volo del punto di riferimento
Segnale 0: ricerca del punto di riferimento

Dipendenza: Vedi anche: p2595

Nota: La ricerca del punto di riferimento viene attivata nel modo seguente:
- Selezionare il tipo di ricerca del punto di riferimento (BI: p2597)
- Avviare il processo di ricerca del punto di riferimento (BI: p2595 = segnale 0/1)

p2598[0...3] CI: EPOS Coordinata del punto di riferimento, sorgente del segnale / Coord. p.rif. S_s

SERVO_S110-CAN (EPOS, Reg. pos.), SERVO_S110-DP (EPOS, Reg. pos.), SERVO_S110-PN (EPOS, Reg. pos.)

Modificabile: T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 1
Tipo di dati: Unsigned32 / Integer32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 3612, 3614
Gruppo Par.: Regolazione di posizione	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
-	-	[0] 2599[0] [1] 0 [2] 0 [3] 0

Descrizione: Impostazione della sorgente del segnale per la coordinate del punto di riferimento.
Questo valore serve da riferimento per i seguenti processi di ricerca del punto di riferimento:
- Ricerca punto di riferimento
- Impostazione punto di riferimento
- Ricerca al volo del punto di riferimento
- Regolazione del valore assoluto

Indice: [0] = Regolazione di posizione
[1] = Encoder 1
[2] = Encoder 2
[3] = Riservato

Dipendenza: Vedi anche: p2502, p2507, p2595, p2596, p2597, p2599

Nota: Con modulo funzionale "Posizionatore semplice" (r0108.4 = 1) attivato vale:
Sistema di misura incrementale:
Dopo aver raggiunto il punto di riferimento, l'azionamento assume come posizione corrente dell'asse il valore di posizione ricevuto dall'ingresso connettore CI: p2598[0].
Encoder assoluto:
Nella regolazione encoder viene impostata come posizione corrente dell'asse la posizione ricevuta dall'ingresso connettore. L'offset di posizione rispetto al valore attuale effettivo dell'encoder è indicato in p2525.

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

p2599 CO: EPOS Valore di coordinata del punto di riferimento / Val. coord. p. rif

SERVO_S110-CAN (Reg. pos.), SERVO_S110-DP (Reg. pos.), SERVO_S110-PN (Reg. pos.)

Modificabile: U, T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 1
Tipo di dati: Integer32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 3612
Gruppo Par.: Regolazione di posizione	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1

Min	Max	Impostazione di fabbrica
-2147482648 [LU]	2147482647 [LU]	0 [LU]

Descrizione: Impostazione del valore di posizione per la coordinata del punto di riferimento.

Questo valore viene impostato come posizione corrente dell'asse dopo la ricerca del punto di riferimento o la regolazione.

Dipendenza: Vedi anche: p2507, p2525, p2595, p2596, p2597, p2598

p2600 EPOS Ricerca punto di riferimento, traslazione punto di rif. / Trasl. punto rif.

SERVO_S110-CAN (EPOS), SERVO_S110-DP (EPOS), SERVO_S110-PN (EPOS)

Modificabile: U, T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 1
Tipo di dati: Integer32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 3612
Gruppo Par.: Posizionatore semplice	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1

Min	Max	Impostazione di fabbrica
-2147482648 [LU]	2147482647 [LU]	0 [LU]

Descrizione: Impostazione della traslazione del punto di riferimento nella ricerca del punto di riferimento.

Dipendenza: Vedi anche: p2598

p2601 EPOS Ricerca al volo del punto di riferimento, finestra interna / Finestra interna

SERVO_S110-CAN (EPOS), SERVO_S110-DP (EPOS), SERVO_S110-PN (EPOS)

Modificabile: U, T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 1
Tipo di dati: Integer32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 3614
Gruppo Par.: Posizionatore semplice	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1

Min	Max	Impostazione di fabbrica
0 [LU]	2147482647 [LU]	0 [LU]

Descrizione: Impostazione della finestra interna nella ricerca al volo del punto di riferimento.

Valore = 0:

L'analisi della finestra interna è disattivata.

Dipendenza: Vedi anche: p2597, p2602, r2684

Attenzione: La finestra interna deve essere impostata a un valore inferiore rispetto a quella esterna.

Nota: Se la differenza tra la coordinata del punto di riferimento e la posizione attuale rilevata è minore della finestra interna, con l'asse referenziato non viene effettuata alcuna correzione.

Se la differenza tra la coordinata del punto di riferimento e la posizione attuale rilevata è maggiore della finestra interna e minore di quella esterna (p2602), con l'asse referenziato viene effettuata una correzione.

p2602 EPOS Ricerca al volo del punto di riferimento, finestra esterna / Finestra esterna

SERVO_S110-CAN (EPOS), SERVO_S110-DP (EPOS), SERVO_S110-PN (EPOS)

Modificabile: U, T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 1
Tipo di dati: Integer32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 3614
Gruppo Par.: Posizionatore semplice	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1

Min	Max	Impostazione di fabbrica
0 [LU]	2147482647 [LU]	0 [LU]

Descrizione: Impostazione della finestra esterna nella ricerca al volo del punto di riferimento.

Valore = 0:

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

L'analisi della finestra esterna è disattivata.

Dipendenza: Vedi anche: p2597, r2684
Vedi anche: A07489

Attenzione: La finestra interna deve essere impostata a un valore inferiore rispetto a quella esterna.

Nota: Se la differenza tra la coordinata del punto di riferimento e la posizione attuale rilevata è maggiore della finestra esterna, con l'asse referenziato non viene effettuata alcuna correzione. Inoltre viene emesso un messaggio corrispondente e viene impostato r2684.3 = 1.

p2603 EPOS Ricerca al volo punto rif., modo di posizionamento relativo / Mod_pos relativo

SERVO_S110-CAN (EPOS), SERVO_S110-DP (EPOS), SERVO_S110-PN (EPOS)

Modificabile: U, T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 1
Tipo di dati: Integer32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 3635
Gruppo Par.: Posizionatore semplice	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1

Min	Max	Impostazione di fabbrica
0	1	1

Descrizione: Impostazione del modo di posizionamento relativo nella ricerca al volo del punto di riferimento.
Valore = 1:
Il valore di riferimento che è stato corretto non viene inserito nel calcolo del percorso di traslazione.
Valore = 0:
Il valore di riferimento che è stato corretto viene inserito nel calcolo del percorso di traslazione.

Dipendenza: Vedi anche: p2597, p2623, p2648

Cautela: Con p2603 = 0 può verificarsi un'inversione del senso di rotazione.

p2604 BI: EPOS Ricerca punto di riferimento, direzione di avvio / Direz. ric. p.rif

SERVO_S110-CAN (EPOS), SERVO_S110-DP (EPOS), SERVO_S110-PN (EPOS)

Modificabile: T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 1
Tipo di dati: Unsigned32 / Binary	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 3612
Gruppo Par.: Posizionatore semplice	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1

Min	Max	Impostazione di fabbrica
-	-	0

Descrizione: Impostazione della sorgente del segnale per la direzione di avvio della ricerca del punto di riferimento.
Segnale 1: avvio in direzione negativa.
Segnale 0: avvio in direzione positiva.

Dipendenza: Vedi anche: p2583, p2595, p2597

p2605 EPOS Ricerca p.to riferimento, velocità accostamento, camma rif. / v_accost camma rif

SERVO_S110-CAN (EPOS), SERVO_S110-DP (EPOS), SERVO_S110-PN (EPOS)

Modificabile: U, T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 1
Tipo di dati: Unsigned32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 3612
Gruppo Par.: Posizionatore semplice	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1

Min	Max	Impostazione di fabbrica
1 [1000 LU/min]	40000000 [1000 LU/min]	5000 [1000 LU/min]

Descrizione: Impostazione della velocità di accostamento alla camma di riferimento nella ricerca del punto di riferimento.

Dipendenza: La ricerca del punto di riferimento inizia solo con la velocità di accostamento della camma di riferimento quando quest'ultima è presente (p2607 = 1).
Vedi anche: p2595, p2597, p2604, p2606, p2607

Nota: Nell'accostamento alla camma di riferimento è attivo l'override di velocità.
Se all'avvio della ricerca del punto di riferimento l'asse si trova già sulla camma di riferimento, inizia subito il posizionamento verso la tacca di zero.

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

p2606 EPOS Ricerca punto riferimento, camma riferimento, percorso max. / Cam. rif perc.max

SERVO_S110-CAN (EPOS), SERVO_S110-DP (EPOS), SERVO_S110-PN (EPOS)

Modificabile: U, T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 1
Tipo di dati: Unsigned32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 3612
Gruppo Par.: Posizionatore semplice	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1

Min	Max	Impostazione di fabbrica
0 [LU]	2147482647 [LU]	2147482647 [LU]

Descrizione: Impostazione del percorso massimo dopo l'avvio della ricerca del punto di riferimento nell'accostamento della camma di riferimento.

Dipendenza: Vedi anche: p2595, p2597, p2604, p2605, p2607

Vedi anche: F07458

Nota: Se si utilizza una camma di inversione, occorre impostare a un valore sufficientemente grande il percorso massimo.

p2607 EPOS Ricerca punto riferimento, camma di riferimento presente / Cam. rif. presente

SERVO_S110-CAN (EPOS), SERVO_S110-DP (EPOS), SERVO_S110-PN (EPOS)

Modificabile: U, T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 1
Tipo di dati: Unsigned8	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 3612
Gruppo Par.: Posizionatore semplice	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1

Min	Max	Impostazione di fabbrica
0	1	1

Descrizione: Impostazione che definisce se nella ricerca del punto di riferimento è presente una camma di riferimento o meno.

Valore = 1: camma di riferimento presente.

Valore = 0: nessuna camma di riferimento presente.

Dipendenza: Vedi anche: p2595, p2597, p2604, p2605, p2606

p2608 EPOS Ricerca p.to riferimento, velocità accostamento, tacca zero / v_accost. rif TZ

SERVO_S110-CAN (EPOS), SERVO_S110-DP (EPOS), SERVO_S110-PN (EPOS)

Modificabile: U, T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 1
Tipo di dati: Unsigned32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 3612
Gruppo Par.: Posizionatore semplice	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1

Min	Max	Impostazione di fabbrica
1 [1000 LU/min]	40000000 [1000 LU/min]	300 [1000 LU/min]

Descrizione: Impostazione della velocità di accostamento dopo il riconoscimento della camma di riferimento per la ricerca della tacca di zero nella ricerca del punto di riferimento.

Dipendenza: Se non è presente la camma di riferimento (p2607 = 0), la ricerca del punto di riferimento inizia subito con l'accostamento alla tacca di zero.

Vedi anche: p2595, p2597, p2604, p2607, p2609, p2610

Cautela: Se la camma di riferimento non viene regolata in modo che ad ogni ricerca venga riconosciuta sempre la stessa tacca di zero per la sincronizzazione, si otterrà un punto di riferimento "errato" dell'asse.

Dopo il superamento della camma di riferimento, la ricerca della tacca di zero viene attivata con ritardo di tempo a causa di fattori interni. Per questo motivo la camma di riferimento dovrebbe essere impostata a metà strada tra due tacche di zero e la velocità di accostamento andrebbe adeguata alla distanza che intercorre tra due tacche di zero.

Nota: Nell'accostamento alla camma di zero non è attivo l'override di velocità.

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

p2609 EPOS Ricerca p. rif., percorso max. tra camma rif. e tacca zero / Camma rif. max TZ

SERVO_S110-CAN (EPOS), SERVO_S110-DP (EPOS), SERVO_S110-PN (EPOS)

Modificabile: U, T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 1
Tipo di dati: Unsigned32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 3612
Gruppo Par.: Posizionatore semplice	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1

Min	Max	Impostazione di fabbrica
0 [LU]	2147482647 [LU]	20000 [LU]

Descrizione: Impostazione del percorso massimo dopo il superamento della camma di riferimento nell'accostamento della camma di zero.

Dipendenza: Vedi anche: p2595, p2597, p2604, p2607, p2608, p2610
Vedi anche: F07459

p2610 EPOS Ricerca p. rif., tolleranza percorso fino alla tacca zero / Fascia_toll. TZ

SERVO_S110-CAN (EPOS), SERVO_S110-DP (EPOS), SERVO_S110-PN (EPOS)

Modificabile: U, T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 1
Tipo di dati: Unsigned32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 3612
Gruppo Par.: Posizionatore semplice	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1

Min	Max	Impostazione di fabbrica
0 [LU]	2147482647 [LU]	2147482647 [LU]

Descrizione: Impostazione della fascia di tolleranza nel percorso fino alla tacca di zero.
La tacca di zero viene analizzata entro il percorso massimo tra camma di riferimento e tacca di zero (p2609) dedotta la fascia di tolleranza nel percorso fino alla tacca di zero (p2610).

Dipendenza: Vedi anche: p2609

p2611 EPOS Ricerca p.to riferimento, velocità accostamento, punto rif. / v_accost punto rif

SERVO_S110-CAN (EPOS), SERVO_S110-DP (EPOS), SERVO_S110-PN (EPOS)

Modificabile: U, T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 1
Tipo di dati: Unsigned32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 3612
Gruppo Par.: Posizionatore semplice	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1

Min	Max	Impostazione di fabbrica
1 [1000 LU/min]	40000000 [1000 LU/min]	300 [1000 LU/min]

Descrizione: Impostazione della velocità di accostamento dopo il riconoscimento della tacca di zero verso il punto di riferimento.

Dipendenza: Vedi anche: p2595, p2597, p2604, p2607, p2609, p2610

Nota: Nell'accostamento al punto di riferimento non è attivo l'override di velocità.

p2612 BI: EPOS Ricerca punto riferimento, camma di riferimento / Camma riferimento

SERVO_S110-CAN (EPOS), SERVO_S110-DP (EPOS), SERVO_S110-PN (EPOS)

Modificabile: T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 1
Tipo di dati: Unsigned32 / Binary	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 3612
Gruppo Par.: Posizionatore semplice	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1

Min	Max	Impostazione di fabbrica
-	-	0

Descrizione: Impostazione della sorgente del segnale per la camma di riferimento.

Dipendenza: Vedi anche: p2607

Attenzione: Il parametro potrebbe essere protetto per via di p0922 o p2079 e non può essere modificato.

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

p2613 BI: EPOS Ricerca punto riferimento, camma di inversione negativa / Camma invers. neg.

SERVO_S110-CAN (EPOS), SERVO_S110-DP (EPOS), SERVO_S110-PN (EPOS)

Modificabile: T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 1
Tipo di dati: Unsigned32 / Binary	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 3612
Gruppo Par.: Posizionatore semplice	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1

Min	Max	Impostazione di fabbrica
-	-	1

Descrizione: Impostazione della sorgente del segnale per la camma di inversione in direzione negativa.
Segnale 1: camma di inversione non raggiunta.
Segnale 0: camma di inversione raggiunta.

Dipendenza: Vedi anche: p2614

Nota: Se durante la ricerca del punto di riferimento viene rilevato un segnale 0 dalla camma di inversione negativa e positiva, l'asse si ferma.

p2614 BI: EPOS Ricerca punto riferimento, camma di inversione positiva / Camma invers. pos.

SERVO_S110-CAN (EPOS), SERVO_S110-DP (EPOS), SERVO_S110-PN (EPOS)

Modificabile: T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 1
Tipo di dati: Unsigned32 / Binary	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 3612
Gruppo Par.: Posizionatore semplice	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1

Min	Max	Impostazione di fabbrica
-	-	1

Descrizione: Impostazione della sorgente del segnale per la camma di inversione in direzione positiva.
Segnale 1: camma di inversione non raggiunta.
Segnale 0: camma di inversione raggiunta.

Dipendenza: Vedi anche: p2613

Nota: Se durante la ricerca del punto di riferimento viene rilevato un segnale 0 dalla camma di inversione negativa e positiva, l'asse si ferma.

p2615 EPOS Numero massimo di blocchi di movimento / Bloc_mov max.

SERVO_S110-CAN (EPOS), SERVO_S110-DP (EPOS), SERVO_S110-PN (EPOS)

Modificabile: C2(17)	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 1
Tipo di dati: Unsigned8	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 3616
Gruppo Par.: Posizionatore semplice	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1

Min	Max	Impostazione di fabbrica
1	16	16

Descrizione: Impostazione del numero massimo di blocchi di movimento disponibili.

Dipendenza: Vedi anche: p2616, p2617, p2618, p2619, p2620, p2621, p2622, p2623, p2624

p2616[0...n] EPOS Numero di blocco del blocco di movimento / N. blocco movim.

SERVO_S110-CAN (EPOS), SERVO_S110-DP (EPOS), SERVO_S110-PN (EPOS)

Modificabile: U, T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 1
Tipo di dati: Integer16	**Indice dinamico:** p2615	**Schema logico:** 3616
Gruppo Par.: Posizionatore semplice	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1

Min	Max	Impostazione di fabbrica
-1	63	-1

Descrizione: Impostazione di un numero di blocco.

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

-1: numero di blocco non valido. Questi blocchi non vengono considerati.
0 ... 63: numero di blocco valido.

Dipendenza: Il numero d'indice dipende da p2615.
Vedi anche: p2615, p2617, p2618, p2619, p2620, p2621, p2622, p2623, p2624

p2617[0...n] EPOS Posizione del blocco di movimento / Posizione bloc_mov

SERVO_S110-CAN (EPOS), SERVO_S110-DP (EPOS), SERVO_S110-PN (EPOS)

Modificabile: U, T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 1
Tipo di dati: Integer32	**Indice dinamico:** p2615	**Schema logico:** 3616
Gruppo Par.: Posizionatore semplice	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1

Min	Max	Impostazione di fabbrica
-2147482648 [LU]	2147482647 [LU]	0 [LU]

Descrizione: Impostazione della posizione di destinazione per il blocco di movimento.

Dipendenza: Il numero d'indice dipende da p2615.
Vedi anche: p2615, p2616, p2618, p2619, p2620, p2621, p2622, p2623, p2624

Nota: La posizione di destinazione viene accostata in modo relativo o assoluto a seconda di p2623.

p2618[0...n] EPOS Velocità del blocco di movimento / v_bloc_mov

SERVO_S110-CAN (EPOS), SERVO_S110-DP (EPOS), SERVO_S110-PN (EPOS)

Modificabile: U, T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 1
Tipo di dati: Integer32	**Indice dinamico:** p2615	**Schema logico:** 3616
Gruppo Par.: Posizionatore semplice	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1

Min	Max	Impostazione di fabbrica
1 [1000 LU/min]	40000000 [1000 LU/min]	600 [1000 LU/min]

Descrizione: Impostazione della velocità per il blocco di movimento.

Dipendenza: Il numero d'indice dipende da p2615.
Vedi anche: p2615, p2616, p2617, p2619, p2620, p2621, p2622, p2623, p2624, p2646

Nota: La velocità può essere influenzata dall'override di velocità (p2646).

p2619[0...n] EPOS Override di accelerazione del blocco di movimento / Bloc_mov a_over

SERVO_S110-CAN (EPOS), SERVO_S110-DP (EPOS), SERVO_S110-PN (EPOS)

Modificabile: U, T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 1
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** p2615	**Schema logico:** 3616
Gruppo Par.: Posizionatore semplice	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1

Min	Max	Impostazione di fabbrica
1.0 [%]	100.0 [%]	100.0 [%]

Descrizione: Impostazione dell'override di accelerazione per il blocco di movimento.
L'override si riferisce all'accelerazione massima (p2572).

Dipendenza: Il numero d'indice dipende da p2615.
Vedi anche: p2572, p2615, p2616, p2617, p2618, p2620, p2621, p2622, p2623, p2624

p2620[0...n] EPOS Override di decelerazione del blocco di movimento / Bloc_mov -a_over

SERVO_S110-CAN (EPOS), SERVO_S110-DP (EPOS), SERVO_S110-PN (EPOS)

Modificabile: U, T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 1
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** p2615	**Schema logico:** 3616
Gruppo Par.: Posizionatore semplice	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1

Min	Max	Impostazione di fabbrica
1.0 [%]	100.0 [%]	100.0 [%]

Descrizione: Impostazione dell'override di decelerazione per il blocco di movimento.

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

L'override si riferisce alla decelerazione massima (p2573).

Dipendenza: Il numero d'indice dipende da p2615.
Vedi anche: p2573, p2615, p2616, p2617, p2618, p2619, p2621, p2622, p2623, p2624

Attenzione: Se nel calcolo del profilo di movimento viene rilevato che la posizione di destinazione del blocco successivo viene raggiunta con l'override di decelerazione programmato non senza inversione di direzione (cambio blocco al volo), resta attivo l'override di decelerazione precedente (attuale).

p2621[0...n] EPOS Job del blocco di movimento / Bloc_mov job

SERVO_S110-CAN (EPOS), SERVO_S110-DP (EPOS), SERVO_S110-PN (EPOS)

Modificabile: U, T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 1
Tipo di dati: Integer16	**Indice dinamico:** p2615	**Schema logico:** 3616
Gruppo Par.: Posizionatore semplice	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1

Min	Max	Impostazione di fabbrica
1	9	1

Descrizione: Impostazione del job desiderato per il blocco di movimento.

Valore:
1: POSIZIONAMENTO
2: RISCONTRO FISSO
3: POSIZ_CONTINUO
4: CONTINUO_NEG
5: ATTESA
6: GOTO
7: SET_O
8: RESET_O
9: STRAPPO

Dipendenza: Il numero d'indice dipende da p2615.
Vedi anche: p2615, p2616, p2617, p2618, p2619, p2620, p2622, p2623, p2624

p2622[0...n] EPOS Parametro di job del blocco di movimento / Bloc_mov para. job

SERVO_S110-CAN (EPOS), SERVO_S110-DP (EPOS), SERVO_S110-PN (EPOS)

Modificabile: U, T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 1
Tipo di dati: Integer32	**Indice dinamico:** p2615	**Schema logico:** 3616
Gruppo Par.: Posizionatore semplice	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1

Min	Max	Impostazione di fabbrica
-2147483648	2147483647	0

Descrizione: Impostazione delle informazioni supplementari del job corrispondente per il blocco di movimento.

Dipendenza: Il numero d'indice dipende da p2615.
Vedi anche: p2615, p2616, p2617, p2618, p2619, p2620, p2621, p2623, p2624

Nota: In funzione del job occorre impostare quanto segue:
RISCONTRO FISSO: coppia di serraggio o forza di serraggio (rotatoria 0...65536 [0.01 Nm], lineare 0...65536 [N])
ATTESA: tempo di attesa [ms]
GOTO: numero di blocco
SET_O: 1, 2 o 3 - Impostazione uscita diretta 1, 2 o 3 (entrambe)
RESET_O: 1, 2 o 3 - Impostazione uscita diretta 1, 2 o 3 (entrambe)
STRAPPO: 0 - disattivazione, 1 - attivazione

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

p2623[0...n] EPOS Modalità per il blocco di movimento / Modalità bloc_mov

SERVO_S110-CAN (EPOS), SERVO_S110-DP (EPOS), SERVO_S110-PN (EPOS)

Modificabile: U, T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 1
Tipo di dati: Unsigned16	**Indice dinamico:** p2615	**Schema logico:** 3515, 3616
Gruppo Par.: Posizionatore semplice	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1

Min	Max	Impostazione di fabbrica
0	65535	0

Descrizione:
Impostazione per influire sul job per il blocco di movimento.
Valore = 0000 cccc bbbb aaaa
cccc: modo di posizionamento
cccc = 0000 --> ASSOLUTO
cccc = 0001 --> RELATIVO
cccc = 0010 --> ABS_POS (solo per asse rotante con correzione modulo)
cccc = 0011 --> ABS_NEG (solo per asse rotante con correzione modulo)
bbbb: condizione di prosecuzione
bbbb = 0000 --> FINE
bbbb = 0001 --> AVANTI CON ARRESTO
bbbb = 0010 --> AVANTI AL VOLO
bbbb = 0011 --> AVANTI ESTERNAMENTE
bbbb = 0100 --> AVANTI ESTERNAMENTE ATTESA
bbbb = 0101 --> AVANTI ESTERNAMENTE ALLARME
aaaa: codici di identificazione
aaaa = 000x --> inclusione/esclusione blocco (x = 0: inclusione, x = 1: esclusione)

Dipendenza:
Il numero d'indice dipende da p2615.
Vedi anche: p2615, p2616, p2617, p2618, p2619, p2620, p2621, p2622, p2624

p2624 EPOS Ordinamento blocco di movimento / Ordinam. bloc_mov

SERVO_S110-CAN (EPOS), SERVO_S110-DP (EPOS), SERVO_S110-PN (EPOS)

Modificabile: U, T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 1
Tipo di dati: Unsigned16	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 3616
Gruppo Par.: Posizionatore semplice	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1

Min	Max	Impostazione di fabbrica
0	1	0

Descrizione:
Impostazione per l'ordinamento dei blocchi di movimento in base al loro numero di blocco.
Procedura: impostare p2624 = 0 --> 1
L'ordinamento viene avviato e il parametro viene azzerato automaticamente al termine dell'operazione.

Dipendenza:
Vedi anche: p2615, p2616, p2617, p2618, p2619, p2620, p2621, p2622, p2623

Nota:
A ordinamento concluso, i blocchi di movimento risultano scritti in ordine crescente senza interruzioni nella parte iniziale della memoria.

p2625 BI: EPOS Selezione blocco di movimento Bit 0 / Sel.bl.movim.Bit 0

SERVO_S110-CAN (EPOS), SERVO_S110-DP (EPOS), SERVO_S110-PN (EPOS)

Modificabile: T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 1
Tipo di dati: Unsigned32 / Binary	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 3616, 3640
Gruppo Par.: Posizionatore semplice	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1

Min	Max	Impostazione di fabbrica
-	-	0

Descrizione:
Impostazione della sorgente del segnale per la selezione del blocco di movimento Bit 0.

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

Dipendenza: Per selezionare uno dei max. 64 blocchi di movimento si possono utilizzare gli ingressi binettore p2625, p2626, p2627, p2628, p2629 e p2630.
Vedi anche: p2626, p2627, p2628, p2629, p2630

p2626 BI: EPOS Selezione blocco di movimento Bit 1 / Sel.bl.movim.Bit 1

SERVO_S110-CAN (EPOS), SERVO_S110-DP (EPOS), SERVO_S110-PN (EPOS)

Modificabile: T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 1
Tipo di dati: Unsigned32 / Binary	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 3616, 3640
Gruppo Par.: Posizionatore semplice	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1

Min	Max	Impostazione di fabbrica
-	-	0

Descrizione: Impostazione della sorgente del segnale per la selezione del blocco di movimento Bit 1.

Dipendenza: Per selezionare uno dei max. 64 blocchi di movimento si possono utilizzare gli ingressi binettore p2625, p2626, p2627, p2628, p2629 e p2630.
Vedi anche: p2625, p2627, p2628, p2629, p2630

p2627 BI: EPOS Selezione blocco di movimento Bit 2 / Sel.bl.movim.Bit 2

SERVO_S110-CAN (EPOS), SERVO_S110-DP (EPOS), SERVO_S110-PN (EPOS)

Modificabile: T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 1
Tipo di dati: Unsigned32 / Binary	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 3616, 3640
Gruppo Par.: Posizionatore semplice	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1

Min	Max	Impostazione di fabbrica
-	-	0

Descrizione: Impostazione della sorgente del segnale per la selezione del blocco di movimento Bit 2.

Dipendenza: Per selezionare uno dei max. 64 blocchi di movimento si possono utilizzare gli ingressi binettore p2625, p2626, p2627, p2628, p2629 e p2630.
Vedi anche: p2625, p2626, p2628, p2629, p2630

p2628 BI: EPOS Selezione blocco di movimento Bit 3 / Sel.bl.movim.Bit 3

SERVO_S110-CAN (EPOS), SERVO_S110-DP (EPOS), SERVO_S110-PN (EPOS)

Modificabile: T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 1
Tipo di dati: Unsigned32 / Binary	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 3616, 3640
Gruppo Par.: Posizionatore semplice	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1

Min	Max	Impostazione di fabbrica
-	-	0

Descrizione: Impostazione della sorgente del segnale per la selezione del blocco di movimento Bit 3.

Dipendenza: Per selezionare uno dei max. 64 blocchi di movimento si possono utilizzare gli ingressi binettore p2625, p2626, p2627, p2628, p2629 e p2630.
Vedi anche: p2625, p2626, p2627, p2629, p2630

p2629 BI: EPOS Selezione blocco di movimento Bit 4 / Sel.bl.movim.Bit 4

SERVO_S110-CAN (EPOS), SERVO_S110-DP (EPOS), SERVO_S110-PN (EPOS)

Modificabile: T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 1
Tipo di dati: Unsigned32 / Binary	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 3616, 3640
Gruppo Par.: Posizionatore semplice	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1

Min	Max	Impostazione di fabbrica
-	-	0

Descrizione: Impostazione della sorgente del segnale per la selezione del blocco di movimento Bit 4.

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

Dipendenza: Per selezionare uno dei max. 64 blocchi di movimento si possono utilizzare gli ingressi binettore p2625, p2626, p2627, p2628, p2629 e p2630.
Vedi anche: p2625, p2626, p2627, p2628, p2630

p2630 BI: EPOS Selezione blocco di movimento Bit 5 / Sel.bl.movim.Bit 5

SERVO_S110-CAN (EPOS), SERVO_S110-DP (EPOS), SERVO_S110-PN (EPOS)

Modificabile: T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 1
Tipo di dati: Unsigned32 / Binary	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 3616, 3640
Gruppo Par.: Posizionatore semplice	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1

Min	Max	Impostazione di fabbrica
-	-	0

Descrizione: Impostazione della sorgente del segnale per la selezione del blocco di movimento Bit 5.

Dipendenza: Per selezionare uno dei max. 64 blocchi di movimento si possono utilizzare gli ingressi binettore p2625, p2626, p2627, p2628, p2629 e p2630.
Vedi anche: p2625, p2626, p2627, p2628, p2629

p2631 BI: EPOS Attivazione job di movimento (0 -> 1) / Attivaz. job_mov

SERVO_S110-CAN (EPOS), SERVO_S110-DP (EPOS), SERVO_S110-PN (EPOS)

Modificabile: T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 1
Tipo di dati: Unsigned32 / Binary	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 3616, 3625
Gruppo Par.: Posizionatore semplice	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1

Min	Max	Impostazione di fabbrica
-	-	0

Descrizione: Impostazione della sorgente del segnale per "Attivazione job di movimento".
BI: p2631 = segnale 0/1
Il job di movimento selezionato tramite BI: p2625 ... p2630 viene avviato.

Dipendenza: Vedi anche: p2625, p2626, p2627, p2628, p2629, p2630, p2640, p2641

Attenzione: Il parametro potrebbe essere protetto per via di p0922 o p2079 e non può essere modificato.

Nota: Per avviare un blocco di movimento, l'asse deve essere referenziato (r2684.11 = 1).
La tacitazione avviene con il segnale di stato r2684.12 = segnale 0/1.
È possibile influire su un job di movimento tramite i seguenti segnali:
- Arresto intermedio tramite BI: p2640.
- Rifiuto job di movimento tramite BI: p2641.

p2632 EPOS Analisi cambio blocco esterno / Anal cambio bl est

SERVO_S110-CAN (EPOS), SERVO_S110-DP (EPOS), SERVO_S110-PN (EPOS)

Modificabile: T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 1
Tipo di dati: Integer16	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 3615, 3616
Gruppo Par.: Posizionatore semplice	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1

Min	Max	Impostazione di fabbrica
0	1	0

Descrizione: Impostazione della modalità di analisi di "cambio blocco esterno".

Valore:
0: Cambio blocco esterno tramite tastatore di misura
1: Cambio blocco esterno tramite BI: p2633

Dipendenza: Vedi anche: p2623, p2633, r2677, r2678

Nota: Nella modalità "cambio blocco esterno tramite tastatore di misura" (p2632 = 0) vale:
All'avvio di un blocco di movimento con condizione di commutazione AVANTI_ESTERNO, AVANTI_ESTERNO_ATTESA e AVANTI_ESTERNO_ALLARME viene interrotta una "ricerca del punto di riferimento al volo" attivata. Al termine del blocco è necessario riattivare "ricerca del punto di riferimento al volo" tramite BI: p2595 = segnale 0/1.

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

p2633 BI: EPOS Cambio blocco esterno (0 -> 1) / Cam bl est (0->1)

SERVO_S110-CAN (EPOS), SERVO_S110-DP (EPOS), SERVO_S110-PN (EPOS)

Modificabile: T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 1
Tipo di dati: Unsigned32 / Binary	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 3615
Gruppo Par.: Posizionatore semplice	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1

Min	Max	Impostazione di fabbrica
-	-	0

Descrizione: Impostazione della sorgente del segnale per "cambio blocco esterno".
BI: p2633 = segnale 0/1

Dipendenza: L'analisi del segnale è attiva solo con p2632 = 1.
Vedi anche: p2623, p2632, p2640, p2641, r2677, r2678

Attenzione: Il parametro potrebbe essere protetto per via di p0922 o p2079 e non può essere modificato.

Nota: Un fronte 0/1 provoca un cambio blocco al volo al blocco di movimento successivo.
Quando viene riconosciuto il cambio blocco esterno, la posizione attuale viene memorizzata in r2678.
È possibile influire su un job di movimento tramite i seguenti segnali:
- Arresto intermedio tramite BI: p2640.
- Rifiuto job di movimento tramite BI: p2641.

p2634[0...n] EPOS Riscontro fisso, distanza di inseguimento massima / Distanza inseg.max

SERVO_S110-CAN (Reg. pos.), SERVO_S110-DP (Reg. pos.), SERVO_S110-PN (Reg. pos.)

Modificabile: U, T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 1
Tipo di dati: Unsigned32	**Indice dinamico:** DDS, p0180	**Schema logico:** 3617, 4025
Gruppo Par.: Regolazione di posizione	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1

Min	Max	Impostazione di fabbrica
0 [LU]	2147482647 [LU]	1000 [LU]

Descrizione: Impostazione della distanza di inseguimento per il riconoscimento dello stato "Riscontro fisso raggiunto" (r2526.4).

Dipendenza: Vedi anche: r2526, p2621, r2675

Nota: Lo stato "Riscontro fisso raggiunto" viene rilevato quando la distanza di inseguimento supera di p2634 il valore della distanza di inseguimento calcolato teoricamente.

p2635 EPOS Riscontro fisso, finestra di sorveglianza / Sorv. risc. fisso

SERVO_S110-CAN (Reg. pos.), SERVO_S110-DP (Reg. pos.), SERVO_S110-PN (Reg. pos.)

Modificabile: U, T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 1
Tipo di dati: Unsigned32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 3617, 4025
Gruppo Par.: Regolazione di posizione	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1

Min	Max	Impostazione di fabbrica
0 [LU]	2147482647 [LU]	100 [LU]

Descrizione: Impostazione della finestra di sorveglianza della posizione attuale dopo il raggiungimento del riscontro fisso.

Dipendenza: Vedi anche: r2526, r2683
Vedi anche: F07484

Nota: Se dopo aver raggiunto il riscontro fisso lo stesso si sposta in direzione negativa o positiva per un valore superiore a quello qui impostato, viene impostato BO: r2526.5 = 1 e viene emesso un messaggio corrispondente.

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

p2637 BI: EPOS Riscontro fisso raggiunto / Risc.fisso ragg.

SERVO_S110-CAN (EPOS), SERVO_S110-DP (EPOS), SERVO_S110-PN (EPOS)

Modificabile: T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 1
Tipo di dati: Unsigned32 / Binary	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 3616, 3617
Gruppo Par.: Posizionatore semplice	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1

Min	Max	Impostazione di fabbrica
-	-	2526.4

Descrizione: Impostazione della sorgente del segnale per la risposta di conferma "Riscontro fisso raggiunto".
BI: p2637 = segnale 1
Riscontro fisso raggiunto.
BI: p2637 = segnale 0
Riscontro fisso non raggiunto.

Dipendenza: Vedi anche: r2526, p2634

Attenzione: Il parametro potrebbe essere protetto per via di p0922 o p2079 e non può essere modificato.

Nota: Con l'impostazione di fabbrica il riconoscimento di "Riscontro fisso raggiunto" dipende dal segnale BO: r2526.4 (riscontro fisso raggiunto). Questo segnale viene influenzato con p2634 (EPOS Riscontro fisso, distanza di inseguimento massima).

p2638 BI: EPOS Riscontro fisso al di fuori della finestra di sorveglianza / Risc fisso fuori f

SERVO_S110-CAN (EPOS), SERVO_S110-DP (EPOS), SERVO_S110-PN (EPOS)

Modificabile: T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: Unsigned32 / Binary	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 3616, 3617
Gruppo Par.: Posizionatore semplice	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1

Min	Max	Impostazione di fabbrica
-	-	2526.5

Descrizione: Impostazione della sorgente del segnale per la risposta di conferma "Riscontro fisso al di fuori della finestra di sorveglianza".
BI: p2638 = segnale 1
Il riscontro fisso si trova al di fuori della finestra di sorveglianza.
BI: p2638 = segnale 0
Il riscontro fisso è all'interno della finestra di sorveglianza.

Dipendenza: Vedi anche: r2526, p2635

Nota: Con l'impostazione di fabbrica il riconoscimento di "Riscontro fisso al di fuori della finestra di sorveglianza" dipende dal segnale BO: r2526.5 (riscontro fisso al di fuori della finestra). Questo segnale viene influenzato con p2635 (EPOS Riscontro fisso, finestra di sorveglianza).

p2639 BI: EPOS Limite di coppia raggiunto / Ragg. lim. coppia

SERVO_S110-CAN (EPOS), SERVO_S110-DP (EPOS), SERVO_S110-PN (EPOS)

Modificabile: T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: Unsigned32 / Binary	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 3616
Gruppo Par.: Posizionatore semplice	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1

Min	Max	Impostazione di fabbrica
-	-	1407.7

Descrizione: Impostazione della sorgente del segnale per la risposta di conferma "Limite di coppia raggiunto" nel posizionamento su riscontro fisso.
BI: p2639 = segnale 1
Il limite di coppia è raggiunto.
BI: p2639 = segnale 0
Il limite di coppia non è raggiunto.

Dipendenza: Vedi anche: r1407

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

Nota: Con l'impostazione di fabbrica la risposta di conferma "Limite di coppia raggiunto" dipende dal segnale BO: r1407.7 (limite di coppia raggiunto).

p2640 BI: EPOS Arresto intermedio (segnale 0) / Arresto intermedio

SERVO_S110-CAN (EPOS), SERVO_S110-DP (EPOS), SERVO_S110-PN (EPOS)

Modificabile: T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 1
Tipo di dati: Unsigned32 / Binary	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 3616, 3620, 3625
Gruppo Par.: Posizionatore semplice	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
-	-	0

Descrizione: Impostazione della sorgente del segnale per "Nessun arresto intermedio/arresto intermedio".
BI: p2640 = segnale 1:
Nessun arresto intermedio.
BI: p2640 = segnale 0:
Arresto intermedio.

Dipendenza: Vedi anche: p2631, p2641, p2647, p2649

Cautela: Con BI: p2649 = segnale 1 vale quanto segue:
Il movimento inizia senza un comando esplicito.

Attenzione: Il parametro potrebbe essere protetto per via di p0922 o p2079 e non può essere modificato.

Nota: Questo segnale agisce solo nelle modalità operative "Blocchi di movimento" e "Impostazione diretta del valore di riferimento/MDI".
Con l'attivazione dell'arresto intermedio la frenatura avviene con la decelerazione parametrizzata (p2620 o p2645).

p2641 BI: EPOS Rifiuto job di movimento (segnale 0) / Rifiuto job mov.

SERVO_S110-CAN (EPOS), SERVO_S110-DP (EPOS), SERVO_S110-PN (EPOS)

Modificabile: T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 1
Tipo di dati: Unsigned32 / Binary	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 3616, 3620, 3625
Gruppo Par.: Posizionatore semplice	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
-	-	0

Descrizione: Impostazione della sorgente del segnale per il comando "Non rifiutare job di movimento/rifiuto job di movimento".
BI: p2641 = segnale 1
Non rifiutare job di movimento.
BI: p2641 = segnale 0
Rifiutare job di movimento.

Dipendenza: Vedi anche: p2631, p2640, p2647, p2649

Cautela: Con BI: p2649 = segnale 1 vale quanto segue:
Il movimento inizia senza un comando esplicito.

Attenzione: Il parametro potrebbe essere protetto per via di p0922 o p2079 e non può essere modificato.

Nota: Questo segnale agisce solo nelle modalità operative "Blocchi di movimento" e "Impostazione diretta del valore di riferimento/MDI".
Con l'attivazione del rifiuto del job intermedio, la frenatura avviene con la decelerazione massima (p2573).

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

p2642 CI: EPOS Impostazione diretta valore di riferimento/MDI, rif. pos. / s_rif MDI

SERVO_S110-CAN (EPOS), SERVO_S110-DP (EPOS), SERVO_S110-PN (EPOS)

Modificabile: T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 1
Tipo di dati: Unsigned32 / Integer32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 3618
Gruppo Par.: Posizionatore semplice	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
-	-	2690[0]

Descrizione: Impostazione della sorgente del segnale per il valore di riferimento della posizione nel modo operativo "Impostazione diretta del valore di riferimento/MDI".

Dipendenza: Vedi anche: p2648, p2649, p2650, p2690

Attenzione: Il parametro potrebbe essere protetto per via di p0922 o p2079 e non può essere modificato.

Nota: Il valore di riferimento di posizione viene assunto in modo continuo o attivato dal fronte a seconda di p2649.
L'impostazione del valore di riferimento di posizione viene interpretato come unità di lunghezza [LU].

p2643 CI: EPOS Impost. diretta valore di riferimento/MDI, val.rif.velocità / v_rif MDI

SERVO_S110-CAN (EPOS), SERVO_S110-DP (EPOS), SERVO_S110-PN (EPOS)

Modificabile: T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 1
Tipo di dati: Unsigned32 / Integer32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 3618
Gruppo Par.: Posizionatore semplice	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
-	-	2691[0]

Descrizione: Impostazione della sorgente del segnale per il valore di riferimento della velocità nel modo operativo "Impostazione diretta del valore di riferimento/MDI".

Dipendenza: Vedi anche: p2649, p2650, p2691

Attenzione: Il parametro potrebbe essere protetto per via di p0922 o p2079 e non può essere modificato.

Nota: Il valore di riferimento di velocità viene assunto in modo continuo o attivato dal fronte a seconda di p2649.
L'impostazione del valore di riferimento di velocità viene interpretato come [1000 LU/min].

p2644 CI: EPOS Impost. diretta valore di riferimento/MDI, override accel. / a_over MDI

SERVO_S110-CAN (EPOS), SERVO_S110-DP (EPOS), SERVO_S110-PN (EPOS)

Modificabile: T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 1
Tipo di dati: Unsigned32 / FloatingPoint32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 3618
Gruppo Par.: Posizionatore semplice	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** PERCENT	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
-	-	2692[0]

Descrizione: Impostazione della sorgente del segnale per il valore di riferimento dell'override di accelerazione nel modo operativo "Impostazione diretta del valore di riferimento/MDI".

Dipendenza: Vedi anche: p2649, p2650, p2692

Attenzione: Il parametro potrebbe essere protetto per via di p0922 o p2079 e non può essere modificato.

Nota: L'override di accelerazione viene assunto in modo continuo o attivato dal fronte a seconda di p2649.
Il valore di segnale 4000 hex (16384 dec) corrisponde al 100 %.

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

p2645 CI: EPOS Impost. diretta valore di riferimento/MDI, override decel. / -a_over MDI

SERVO_S110-CAN (EPOS), SERVO_S110-DP (EPOS), SERVO_S110-PN (EPOS)

Modificabile: T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 1
Tipo di dati: Unsigned32 / FloatingPoint32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 3618
Gruppo Par.: Posizionatore semplice	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** PERCENT	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
-	-	2693[0]

Descrizione: Impostazione della sorgente del segnale per l'override di decelerazione nel modo operativo "Impostazione diretta del valore di riferimento/MDI".

Dipendenza: Vedi anche: p2649, p2650, p2693

Attenzione: Se nel calcolo del profilo di movimento viene rilevato che la posizione di destinazione viene raggiunta con l'override di decelerazione programmato non senza inversione di direzione, al momento dell'applicazione dei valori dinamici viene applicato e diventa attivo l'override di decelerazione maggiore.

Il parametro potrebbe essere protetto per via di p0922 o p2079 e non può essere modificato.

Nota: L'override di decelerazione viene assunto in modo continuo o attivato dal fronte a seconda di p2649.

Il valore di segnale 4000 hex (16384 dec) corrisponde al 100 %.

p2646 CI: EPOS Override di velocità / v_over

SERVO_S110-CAN (EPOS), SERVO_S110-DP (EPOS), SERVO_S110-PN (EPOS)

Modificabile: T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 1
Tipo di dati: Unsigned32 / FloatingPoint32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 3630
Gruppo Par.: Posizionatore semplice	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** PERCENT	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
-	-	1

Descrizione: Impostazione della sorgente del segnale per l'override di velocità.

Questo override di velocità è attivo nei modi operativi "Impostazione diretta del valore di riferimento/MDI", "Blocchi di movimento", "Funzionamento a impulsi" e "Ricerca punto di riferimento" (durante l'accostamento della camma di riferimento).

Dipendenza: Vedi anche: p2571, p2585, p2586, p2605, p2618, p2643, r2681

Attenzione: Il parametro potrebbe essere protetto per via di p0922 o p2079 e non può essere modificato.

Nota: L'override attivo (r2681) può essere diverso da quello preimpostato a causa delle limitazioni (ad es. velocità massima).

p2647 BI: EPOS Impostazione diretta valore di riferimento/MDI, selezione / MDI selezione

SERVO_S110-CAN (EPOS), SERVO_S110-DP (EPOS), SERVO_S110-PN (EPOS)

Modificabile: T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 1
Tipo di dati: Unsigned32 / Binary	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 3620, 3625, 3640
Gruppo Par.: Posizionatore semplice	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
-	-	0

Descrizione: Impostazione della sorgente del segnale per la selezione del modo operativo "Impostazione diretta del valore di riferimento/MDI".

Dipendenza: Vedi anche: p2640, p2641, p2642, p2643, p2644, p2645, p2646, p2648, p2649, p2650, p2651, p2652, p2653

Nota: In questa modalità operativa si può commutare al volo tramite BI: p2653 tra la messa a punto e il posizionamento.

In questo modo operativo il posizionamento relativo è possibile anche con l'asse non referenziato (r2684.11 = 0).

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

p2648 BI: EPOS Impostazione diretta valore riferimento/MDI, tipo di posiz. / MDI tipo posiz.to

SERVO_S110-CAN (EPOS), SERVO_S110-DP (EPOS), SERVO_S110-PN (EPOS)

Modificabile: T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 1
Tipo di dati: Unsigned32 / Binary	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 3620
Gruppo Par.: Posizionatore semplice	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1

Min	Max	Impostazione di fabbrica
-	-	0

Descrizione: Impostazione della sorgente del segnale per il tipo di posizionamento nel modo operativo "Impostazione diretta del valore di riferimento/MDI".
BI: p2648 = segnale 1
È selezionato il posizionamento assoluto.
BI: p2648 = segnale 0
È selezionato il posizionamento relativo.

Dipendenza: Vedi anche: p2649, p2650, p2654
Vedi anche: A07461, F07488

Attenzione: Posizionamento assoluto:
per lo spostamento è necessario che il punto di riferimento sia impostato (r2684.11 = 1).
Posizionamento relativo:
per lo spostamento non è necessario che il punto di riferimento sia impostato.

Nota: Il tipo di posizionamento viene assunto in modo continuo o attivato dal fronte a seconda di p2649.
L'ingresso binettore p2648 viene valutato solo con l'ingresso connettore p2654 = 0. Se p2654 è diverso da 0, la valutazione del tipo di posizionamento avviene tramite la sorgente di segnale impostata.

p2649 BI: EPOS Impostazione diretta val. riferimento/MDI, sel. modo appl. / MDI Sel. modo app.

SERVO_S110-CAN (EPOS), SERVO_S110-DP (EPOS), SERVO_S110-PN (EPOS)

Modificabile: T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 1
Tipo di dati: Unsigned32 / Binary	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 3620
Gruppo Par.: Posizionatore semplice	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1

Min	Max	Impostazione di fabbrica
-	-	0

Descrizione: Impostazione della sorgente del segnale per il modo di applicazione dei valori nel modo operativo "Impostazione diretta del valore di riferimento/MDI".
BI: p2649 = segnale 1
Applicazione continua dei valori (vedere parametri sotto dipendenza).
BI: p2649 = segnale 0
L'applicazione dei valori avviene con BI: p2650 = segnale 0/1.

Dipendenza: Vedi anche: p2642, p2643, p2644, p2645, p2648, p2650, p2651, p2652

Cautela: Con BI: p2649 = segnale 1 vale quanto segue:
Il movimento inizia senza un comando esplicito.

Nota: Il parametro p2649 è modificabile solo con p0922 (p2079) = 999.

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

p2650 BI: EPOS Impost. diretta val. riferimento/MDI, fronte acq. val. rif. / MDI acq. val. rif.

SERVO_S110-CAN (EPOS), SERVO_S110-DP (EPOS), SERVO_S110-PN (EPOS)

Modificabile: T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 1
Tipo di dati: Unsigned32 / Binary	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 3620
Gruppo Par.: Posizionatore semplice	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1

Min	Max	Impostazione di fabbrica
-	-	0

Descrizione: Impostazione della sorgente del segnale per l'acquisizione dei valori con selezione attivata da fronte (BI: p2649 = segnale 0) nel modo operativo "Impostazione diretta del valore di riferimento/MDI".

BI: p2650 = segnale 0/1 e BI: p2649 = segnale 0

Applicazione attivata da fronte dei valori (vedere parametri sotto dipendenza).

Dipendenza: Vedi anche: p2640, p2641, p2642, p2643, p2644, p2645, p2648, p2649, p2651, p2652, r2684

Attenzione: Il parametro potrebbe essere protetto per via di p0922 o p2079 e non può essere modificato.

Nota: La tacitazione avviene con il segnale di stato r2684.12 = segnale 0/1.

È possibile influire sul modo operativo "Impostazione diretta del valore di riferimento/MDI" tramite i seguenti segnali:

- Arresto intermedio tramite BI: p2640.
- Rifiuto job di movimento tramite BI: p2641.

p2651 BI: EPOS Impostazione diretta valore riferimento/MDI, sel.dir.pos. / MDI sel. direz. +

SERVO_S110-CAN (EPOS), SERVO_S110-DP (EPOS), SERVO_S110-PN (EPOS)

Modificabile: T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 1
Tipo di dati: Unsigned32 / Binary	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 3620
Gruppo Par.: Posizionatore semplice	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1

Min	Max	Impostazione di fabbrica
-	-	0

Descrizione: Impostazione della sorgente del segnale per la selezione della direzione positiva nel modo operativo "Impostazione diretta del valore di riferimento/MDI".

Dipendenza: Vedi anche: p2576, p2648, p2649, p2650, p2652, p2653, p2654

Nota: Per "Messa a punto" vale:

- Tramite questo ingresso binettore si può preimpostare la direzione di movimento.
- Se vengono selezionate entrambe le direzioni (p2651, p2652), l'asse resta fermo.
- Se vengono deselezionate entrambe le direzioni (p2651, p2652), l'asse resta fermo.

Per "Posizionamento" vale:

Tramite gli ingressi binettore p2651 e p2652 si può impostare la direzione di movimento quando è attivata la correzione modulo (BI: p2577 = segnale 1) e il posizionamento assoluto (BI: p2648 = segnale 1):

BI: p2651 / BI: p2652

Segnale 0 / segnale 0: posizionamento assoluto sul percorso più breve.

Segnale 1 / segnale 0: posizionamento assoluto in direzione positiva.

Segnale 0 / segnale 1: posizionamento assoluto in direzione negativa.

Segnale 1 / segnale 1: posizionamento assoluto sul percorso più breve.

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

p2652 BI: EPOS Impostazione diretta valore riferimento/MDI, sel.dir.neg. / MDI sel. direz. -

SERVO_S110-CAN (EPOS), SERVO_S110-DP (EPOS), SERVO_S110-PN (EPOS)

Modificabile: T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 1
Tipo di dati: Unsigned32 / Binary	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 3620
Gruppo Par.: Posizionatore semplice	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1

Min	Max	Impostazione di fabbrica
-	-	0

Descrizione: Impostazione della sorgente del segnale per la selezione della direzione negativa nel modo operativo "Impostazione diretta del valore di riferimento/MDI".

Dipendenza: Vedi anche: p2576, p2648, p2649, p2650, p2651, p2653, p2654

Nota: Per "Messa a punto" vale:

- Tramite questo ingresso binettore si può preimpostare la direzione di movimento.
- Se vengono selezionate entrambe le direzioni (p2651, p2652), l'asse resta fermo.
- Se vengono deselezionate entrambe le direzioni (p2651, p2652), l'asse resta fermo.

Per "Posizionamento" vale:

Tramite gli ingressi binettore p2651 e p2652 si può impostare la direzione di movimento quando è attivata la correzione modulo (BI: p2577 = segnale 1) e il posizionamento assoluto (BI: p2648 = segnale 1):

BI: p2651 / BI: p2652

Segnale 0 / segnale 0: posizionamento assoluto sul percorso più breve.

Segnale 1 / segnale 0: posizionamento assoluto in direzione positiva.

Segnale 0 / segnale 1: posizionamento assoluto in direzione negativa.

Segnale 1 / segnale 1: posizionamento assoluto sul percorso più breve.

p2653 BI: EPOS Impostazione diretta val. riferim./MDI, sel. messa a punto / MDI sel. messa a p

SERVO_S110-CAN (EPOS), SERVO_S110-DP (EPOS), SERVO_S110-PN (EPOS)

Modificabile: T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 1
Tipo di dati: Unsigned32 / Binary	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 3620
Gruppo Par.: Posizionatore semplice	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1

Min	Max	Impostazione di fabbrica
-	-	0

Descrizione: Impostazione della sorgente del segnale per la messa a punto nel modo operativo "Impostazione diretta del valore di riferimento/MDI".

BI: p2653 = segnale 1

Messa a punto selezionata

BI: p2653 = segnale 0

Posizionamento selezionato

Dipendenza: Vedi anche: p2651, p2652

Nota: Nel modo operativo "Impostazione diretta del valore di riferimento/MDI" si può commutare al volo tra Messa a punto e Posizionamento.

Per "Messa a punto" (BI: p2653 = segnale 1) vale quanto segue:

è necessario selezionare una direzione di movimento tramite l'ingresso binettore p2651 e p2652.

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

p2654 CI: EPOS Impostazione diretta val. riferim./MDI , adattamento mod. / Adatt. mod. MDI

SERVO_S110-CAN (EPOS), SERVO_S110-DP (EPOS), SERVO_S110-PN (EPOS)

Modificabile: T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 1
Tipo di dati: Unsigned32 / Integer16	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 3620
Gruppo Par.: Posizionatore semplice	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1

Min	Max	Impostazione di fabbrica
-	-	0

Descrizione:
Impostazione della sorgente del segnale per l'interconnessione della modalità MDI tramite il telegramma PROFIBUS 110 nel modo operativo "Impostazione diretta del valore di riferimento/MDI".
CI: p2654 = 0
Gli ingressi binettore sottoelencati vengono analizzati.
CI: p2654 > 0
I seguenti ingressi binettore non vengono analizzati:
- BI: p2648 (tipo di posizionamento)
- BI: p2651 (selezione direzione positiva)
- BI: p2652 (selezione direzione negativa)
In questo caso valgono le seguenti definizioni:
Segnale tramite CI: p2654 = xx0x hex -> assoluto
Segnale tramite CI: p2654 = xx1x hex -> relativo
Segnale tramite CI: p2654 = xx2x hex -> ass_pos (solo per correzione modulo)
Segnale tramite CI: p2654 = xx3x hex -> ass_neg (solo per correzione modulo)

Dipendenza:
Vedi anche: p2648, p2651, p2652

p2655[0...1] BI: EPOS Selezione funzionamento a seguire / Sel. funz. a seg.

SERVO_S110-CAN (EPOS), SERVO_S110-DP (EPOS), SERVO_S110-PN (EPOS)

Modificabile: T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 1
Tipo di dati: Unsigned32 / Binary	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 3635
Gruppo Par.: Posizionatore semplice	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1

Min	Max	Impostazione di fabbrica
-	-	[0] 1
		[1] 2526.7

Descrizione:
Impostazione della sorgente del segnale per la selezione del funzionamento a seguire.
BI: p2655[0] o BI: p2655[1] = segnale 1
Funzionamento a seguire dopo aver rimosso l'abilitazione da EPOS (BI: p2656 = segnale 0).
BI: p2655[0] e BI: p2655[1] = segnale 0
Nessun funzionamento a seguire dopo aver rimosso l'abilitazione da EPOS (BI: p2656 = segnale 0).

Dipendenza:
Vedi anche: p2656

Attenzione:
Il parametro potrebbe essere protetto per via di p0922 o p2079 e non può essere modificato.

Nota:
Per i seguenti eventi viene selezionato il funzionamento a seguire indipendentemente dal segnale presente:
- Dopo l'avvio.
- Dopo un segnale 0/1 su BI: p2658 (risposta di conferma valore attuale di posizione EPOS valido).
- Quando è presente un guasto.

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

p2656 BI: EPOS Abilitazione posizionatore semplice / EPOS abilitazione

SERVO_S110-CAN (EPOS), SERVO_S110-DP (EPOS), SERVO_S110-PN (EPOS)

Modificabile: T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: Unsigned32 / Binary	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 3635
Gruppo Par.: Posizionatore semplice	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
-	-	2526.3

Descrizione: Impostazione della sorgente del segnale per l'abilitazione del posizionatore semplice
BI: p2656 = segnale 1
Il posizionatore semplice è abilitato.
BI: p2656 = segnale 0
Il posizionatore semplice non è abilitato.

Dipendenza: Vedi anche: r2526, p2655

p2657 CI: EPOS Valore attuale di posizione/Valore impostato di posizione / Val. att/imp.pos.

SERVO_S110-CAN (EPOS), SERVO_S110-DP (EPOS), SERVO_S110-PN (EPOS)

Modificabile: T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: Unsigned32 / Integer32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 3610, 3616, 3620, 3635
Gruppo Par.: Posizionatore semplice	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
-	-	2521[0]

Descrizione: Impostazione della sorgente del segnale per il valore attuale di posizione/valore impostato di posizione.

Dipendenza: Vedi anche: r2521, p2658

Nota: Nel funzionamento a seguire il valore di riferimento della posizione viene inviato a questo ingresso connettore.

p2658 BI: EPOS Valore attuale di posizione valido, conferma / Conf. pos. valida

SERVO_S110-CAN (EPOS), SERVO_S110-DP (EPOS), SERVO_S110-PN (EPOS)

Modificabile: T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: Unsigned32 / Binary	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 3635
Gruppo Par.: Posizionatore semplice	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
-	-	2526.0

Descrizione: Impostazione della sorgente del segnale per la risposta di conferma "Valore attuale di posizione valido".
BI: p2658 = segnale 1
Il valore attuale di posizione ricevuto tramite CI: p2657 è valido.
BI: p2658 = segnale 0
Il valore attuale di posizione ricevuto tramite CI: p2657 non è valido.

Dipendenza: Vedi anche: r2526, p2657

Nota: Durante il segnale 0, il valore di riferimento della posizione (p2665) viene mantenuto al valore 0.

p2659 BI: EPOS Ricerca punto di riferimento attiva, risposta di conferma / Ric.p.rif attiva

SERVO_S110-CAN (EPOS), SERVO_S110-DP (EPOS), SERVO_S110-PN (EPOS)

Modificabile: T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: Unsigned32 / Binary	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 3612
Gruppo Par.: Posizionatore semplice	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
-	-	2526.1

Descrizione: Impostazione della sorgente del segnale per la risposta di conferma "Ricerca attiva punto di riferimento attiva".

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

BI: p2659 = segnale 1
La ricerca del punto di riferimento è attiva.
BI: p2659 = segnale 0
La ricerca del punto di riferimento non è attiva.

Dipendenza: Vedi anche: r2526

p2660 CI: EPOS Valore di misura ricerca punto di riferimento / Val mis ric. p.rif

SERVO_S110-CAN (EPOS), SERVO_S110-DP (EPOS), SERVO_S110-PN (EPOS)

Modificabile: T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: Unsigned32 / Integer32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 3612, 3614
Gruppo Par.: Posizionatore semplice	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
-	-	2523[0]

Descrizione: Impostazione della sorgente del segnale per il valore misurato della funzione "Ricerca punto di riferimento".

Dipendenza: Vedi anche: r2523

p2661 BI: EPOS Valore di misura valido, risposta di conferma / Conf. val.mis. val

SERVO_S110-CAN (EPOS), SERVO_S110-DP (EPOS), SERVO_S110-PN (EPOS)

Modificabile: T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: Unsigned32 / Binary	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 3612, 3614, 3615
Gruppo Par.: Posizionatore semplice	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
-	-	2526.2

Descrizione: Impostazione della sorgente del segnale per la risposta di conferma "Valore di misura valido".
BI: p2661 = segnale 1
Il valore di misura ricevuto tramite CI: p2660 è valido.
BI: p2661 = segnale 0
Il valore di misura ricevuto tramite CI: p2660 non è valido.

Dipendenza: Vedi anche: r2526, p2660

p2662 BI: EPOS Valore di regolazione valido, risposta di conferma / Val.reg.val., con.

SERVO_S110-CAN (EPOS), SERVO_S110-DP (EPOS), SERVO_S110-PN (EPOS)

Modificabile: T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: Unsigned32 / Binary	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: Posizionatore semplice	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
-	-	2526.9

Descrizione: Impostazione della sorgente del segnale per la risposta di conferma "Valore di regolazione valido".
BI: p2662 = segnale 1
Il valore di regolazione ricevuto tramite CI: p2660 è valido.
BI: p2662 = segnale 0
Il valore di regolazione ricevuto tramite CI: p2660 non è valido.

Dipendenza: Vedi anche: r2526, p2660

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

p2663 BI: EPOS Serraggio attivo, risposta di conferma / Serr. att., conf.

SERVO_S110-CAN (EPOS), SERVO_S110-DP (EPOS), SERVO_S110-PN (EPOS)

Modificabile: T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: Unsigned32 / Binary	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 3616
Gruppo Par.: Posizionatore semplice	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1

Min	Max	Impostazione di fabbrica
-	-	2526.8

Descrizione: Impostazione della sorgente del segnale per il messaggio di conferma "Serraggio attivo nel posizionamento su riscontro fisso".

BI: p2663 = segnale 1

Serraggio attivo.

BI: p2663 = segnale 0

Il serraggio non è attivo.

Dipendenza: Vedi anche: r2526

Nota: Con l'impostazione di fabbrica la risposta di "Serraggio attivo" dipende dal segnale BO: r2526.8 (Serraggio attivo nel posizionamento su riscontro fisso).

r2665 CO: EPOS Valore di riferimento della posizione / s_rif

SERVO_S110-CAN (EPOS), SERVO_S110-DP (EPOS), SERVO_S110-PN (EPOS)

Modificabile: -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 1
Tipo di dati: Integer32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 3635
Gruppo Par.: Posizionatore semplice	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1

Min	Max	Impostazione di fabbrica
- [LU]	- [LU]	- [LU]

Descrizione: Visualizzazione del valore di riferimento della posizione assoluta corrente.

Dipendenza: Vedi anche: p2530

Nota: Per impostazione predefinita viene creata la seguente interconnessione BICO: CI: p2530 = r2665

r2666 CO: EPOS Valore di riferimento della velocità / v_rif

SERVO_S110-CAN (EPOS), SERVO_S110-DP (EPOS), SERVO_S110-PN (EPOS)

Modificabile: -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 1
Tipo di dati: Integer32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 3635
Gruppo Par.: Posizionatore semplice	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1

Min	Max	Impostazione di fabbrica
- [1000 LU/min]	- [1000 LU/min]	- [1000 LU/min]

Descrizione: Visualizzazione del valore di riferimento di velocità corrente.

Dipendenza: Vedi anche: p2531

Nota: Per impostazione predefinita viene creata la seguente interconnessione BICO: CI: p2531 = r2666

r2667 CO: EPOS Valore di compensazione del gioco all'inversione / Val. comp. invers.

SERVO_S110-CAN (EPOS), SERVO_S110-DP (EPOS), SERVO_S110-PN (EPOS)

Modificabile: -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 1
Tipo di dati: Integer32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 3635
Gruppo Par.: Posizionatore semplice	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1

Min	Max	Impostazione di fabbrica
- [LU]	- [LU]	- [LU]

Descrizione: Visualizzazione del valore attualmente attivo della velocità per la compensazione del gioco all'inversione.

Dipendenza: Vedi anche: p2516

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

Nota: Per impostazione predefinita viene creata la seguente interconnessione BICO: CI: p2516 = r2667

r2669 CO: EPOS Modo operativo corrente / Modo operat. att.

SERVO_S110-CAN (EPOS), SERVO_S110-DP (EPOS), SERVO_S110-PN (EPOS)

Modificabile: -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 1
Tipo di dati: Integer32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 3625, 3630
Gruppo Par.: Posizionatore semplice	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1

Min	Max	Impostazione di fabbrica
-	-	-

Descrizione:
Visualizzazione del modo operativo attivo corrente.
Valore = 00 hex -> nessun modo operativo attivo
Valore = 01 hex -> Jog attivo
Valore = 02 hex -> ricerca punto di riferimento attiva
Valore = 04 hex -> blocchi di movimento attivi
Valore = 08 hex -> posizionamento con impostazione diretta del valore di riferimento/MDI attivo
Valore = 10 hex -> messa a punto con impostazione diretta del valore di riferimento/MDI attiva
Valore = 20 hex -> ricerca al volo punto di riferimento attiva

Dipendenza: Vedi anche: p2589, p2590, p2595, p2631, p2647, p2653

r2670.0...15 CO/BO: EPOS Parola di stato blocco di movimento attivo / ZSW bl.mov.att.

SERVO_S110-CAN (EPOS), SERVO_S110-DP (EPOS), SERVO_S110-PN (EPOS)

Modificabile: -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 1
Tipo di dati: Unsigned32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 3615, 3625, 3650
Gruppo Par.: Posizionatore semplice	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1

Min	Max	Impostazione di fabbrica
-	-	-

Descrizione:
Visualizzazione della parola di stato per il blocco di movimento attivo.
r2670.0: blocco di movimento attivo bit 0
...
r2670.5: blocco di movimento attivo bit 5
r2670.15: MDI attivo

Campo di bit:

Bit	Nome del segnale	Segnale 1	Segnale 0	FP
00	Blocco di movimento attivo bit 0	Attivo	Non attivo	-
01	Blocco di movimento attivo bit 1	Attivo	Non attivo	-
02	Blocco di movimento attivo bit 2	Attivo	Non attivo	-
03	Blocco di movimento attivo bit 3	Attivo	Non attivo	-
04	Blocco di movimento attivo bit 4	Attivo	Non attivo	-
05	Blocco di movimento attivo bit 5	Attivo	Non attivo	-
15	MDI attivo	Attivo	Non attivo	-

Dipendenza: Vedi anche: p2631, p2647

Nota:
Per bit 00 ... 05:
Visualizzazione del blocco di movimento attivo nel modo operativo Blocchi di movimento.
Per bit 15:
Con il segnale 1 è attivo il modo operativo Impostazione diretta del valore di riferimento/MDI.

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

r2671 CO: EPOS Valore di riferimento corrente della posizione / val. rif. corrente

SERVO_S110-CAN (EPOS), SERVO_S110-DP (EPOS), SERVO_S110-PN (EPOS)

Modificabile: -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 1
Tipo di dati: Integer32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 3610, 3616, 3620
Gruppo Par.: Posizionatore semplice	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min - [LU]	**Max** - [LU]	**Impostazione di fabbrica** - [LU]

Descrizione: Visualizzazione del valore di riferimento di posizione in corso di elaborazione.

Nota: Nei job non riferiti alla posizione (ad es. POSIZ_CONTINUO, CONTINUO_NEG) viene visualizzata la posizione 0.

r2672 CO: EPOS Valore di riferimento di velocità corrente / v_rif. corr.

SERVO_S110-CAN (EPOS), SERVO_S110-DP (EPOS), SERVO_S110-PN (EPOS)

Modificabile: -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 1
Tipo di dati: Integer32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 3610, 3612, 3616, 3620
Gruppo Par.: Posizionatore semplice	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min - [1000 LU/min]	**Max** - [1000 LU/min]	**Impostazione di fabbrica** - [1000 LU/min]

Descrizione: Visualizzazione del valore di riferimento di velocità in corso di elaborazione.

r2673 CO: EPOS Override di accelerazione corrente / a_over att

SERVO_S110-CAN (EPOS), SERVO_S110-DP (EPOS), SERVO_S110-PN (EPOS)

Modificabile: -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 1
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 3610, 3612, 3616, 3620
Gruppo Par.: Posizionatore semplice	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min - [%]	**Max** - [%]	**Impostazione di fabbrica** - [%]

Descrizione: Visualizzazione dell'override di accelerazione in corso di elaborazione.

Nota: Nei modi operativi "Funzionamento a impulsi" e "Ricerca punto di riferimento" agisce un override del 100 %.

r2674 CO: EPOS Override di decelerazione corrente / -a_over att

SERVO_S110-CAN (EPOS), SERVO_S110-DP (EPOS), SERVO_S110-PN (EPOS)

Modificabile: -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 1
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 3610, 3612, 3616, 3620
Gruppo Par.: Posizionatore semplice	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min - [%]	**Max** - [%]	**Impostazione di fabbrica** - [%]

Descrizione: Visualizzazione dell'override di decelerazione in corso di elaborazione.

Nota: Nei modi operativi "Funzionamento a impulsi" e "Ricerca punto di riferimento" agisce un override del 100 %.

r2675 CO: EPOS Job corrente / Job corrente

SERVO_S110-CAN (EPOS), SERVO_S110-DP (EPOS), SERVO_S110-PN (EPOS)

Modificabile: -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 1
Tipo di dati: Integer16	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 3616
Gruppo Par.: Posizionatore semplice	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min 0	**Max** 9	**Impostazione di fabbrica** -

Descrizione: Visualizzazione del job attualmente in corso di elaborazione.

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

Valore:
0: Inattivo
1: POSIZIONAMENTO
2: RISCONTRO FISSO
3: POSIZ_CONTINUO
4: CONTINUO_NEG
5: ATTESA
6: GOTO
7: SET_O
8: RESET_O
9: STRAPPO

Dipendenza: Vedi anche: p2621

r2676 CO: EPOS Parametro di job corrente / Param. job corr.

SERVO_S110-CAN (EPOS), SERVO_S110-DP (EPOS), SERVO_S110-PN (EPOS)

Modificabile: -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 1
Tipo di dati: Integer32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 3616
Gruppo Par.: Posizionatore semplice	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
-	-	-

Descrizione: Visualizzazione del parametro di job in corso di elaborazione nel modo operativo "Blocchi di movimento".

Dipendenza: Vedi anche: p2622

Nota: In funzione del job viene visualizzato quanto segue:
RISCONTRO FISSO: Coppia di serraggio (0 ... 65536 [0.01 Nm]) o forza di serraggio (0 ... 65536 [N])
ATTESA: tempo di attesa [ms]
GOTO: numero di blocco
SET_O: 1, 2, 3 --> Impostazione uscita diretta 1, 2 o 3 (entrambe)
RESET_O: 1, 2, 3 --> Impostazione uscita diretta 1, 2 o 3 (entrambe)
STRAPPO: 0 --> disattivazione, 1 --> attivazione

r2677 CO: EPOS Modalità di job corrente / Mod. job corrente

SERVO_S110-CAN (EPOS), SERVO_S110-DP (EPOS), SERVO_S110-PN (EPOS)

Modificabile: -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 1
Tipo di dati: Unsigned16	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 3616
Gruppo Par.: Posizionatore semplice	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
-	-	-

Descrizione: Visualizzazione della modalità di job in corso di elaborazione.

Dipendenza: Vedi anche: p2623

r2678 CO: EPOS Posizione attuale cambio blocco esterno / Pos_att cam_bl. es

SERVO_S110-CAN (EPOS), SERVO_S110-DP (EPOS), SERVO_S110-PN (EPOS)

Modificabile: -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 1
Tipo di dati: Integer32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 3615, 3616, 3620
Gruppo Par.: Posizionatore semplice	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
- [LU]	- [LU]	- [LU]

Descrizione: Visualizzazione della posizione attuale quando si verificano i seguenti eventi:
- Cambio blocco esterno mediante tastatore di misura (p2632 = 0, BI: p2661 = segnale 0/1).
- Cambio blocco esterno mediante BI: p2633 (p2632 = 1, BI: p2633 = segnale 0/1.
- Attivazione job di movimento (BI: p2631 = segnale 0/1).

Dipendenza: Vedi anche: p2631, p2632, p2633, p2661

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

r2680 CO: EPOS Distanza camma di riferimento e tacca di zero / Dist.camma/TZ

SERVO_S110-CAN (EPOS), SERVO_S110-DP (EPOS), SERVO_S110-PN (EPOS)

Modificabile: -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 1
Tipo di dati: Integer32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 3612
Gruppo Par.: Posizionatore semplice	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
- [LU]	- [LU]	- [LU]

Descrizione: Visualizzazione della distanza rilevata nella ricerca del punto di riferimento tra la camma di riferimento e la tacca di zero.

r2681 CO: EPOS Override di velocità attivo / v_over attivo

SERVO_S110-CAN (EPOS), SERVO_S110-DP (EPOS), SERVO_S110-PN (EPOS)

Modificabile: -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 1
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 3630
Gruppo Par.: Posizionatore semplice	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
- [%]	- [%]	- [%]

Descrizione: Visualizzazione del valore di riferimento attivo dell'override di velocità.

Dipendenza: Vedi anche: p2571, p2646

Nota: L'override attivo può essere diverso da quello preimpostato a causa delle limitazioni (ad es. p2571, velocità massima).

r2682 CO: EPOS Percorso residuo / Percorso residuo

SERVO_S110-CAN (EPOS), SERVO_S110-DP (EPOS), SERVO_S110-PN (EPOS)

Modificabile: -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 1
Tipo di dati: Integer32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 3635
Gruppo Par.: Posizionatore semplice	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
- [LU]	- [LU]	- [LU]

Descrizione: Visualizzazione del percorso residuo corrente.

Il percorso residuo è la differenza di percorso che deve essere ancora coperta fino al termine del job di posizionamento in corso.

Dipendenza: Vedi anche: r2665, r2671, r2678

r2683.0...14 CO/BO: EPOS Parola stato 1 / POS_ZSW1

SERVO_S110-CAN (Reg. pos.), SERVO_S110-DP (Reg. pos.), SERVO_S110-PN (Reg. pos.)

Modificabile: -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 1
Tipo di dati: Unsigned16	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 3645
Gruppo Par.: Regolazione di posizione	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
-	-	-

Descrizione: Visualizzazione della parola di stato 1 del posizionatore semplice (EPOS).

Campo di bit:

Bit	Nome del segnale	Segnale 1	Segnale 0	FP
00	Funzionamento a seguire attivo	Sì	No	3635, 4020
01	Limitazione di velocità attiva	Sì	No	3630
02	Val. rif. fermo	Sì	No	3635
03	Posizione di riferimento raggiunta	Sì	No	3635
04	L'asse avanza	Sì	No	3635

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

05	L'asse si muove all'indietro	Sì	No	3635
06	Finecorsa software meno raggiunto	Sì	No	3635
07	Finecorsa software più raggiunto	Sì	No	3635
08	Valore attuale di posizione <= posizione di commutazione camma 1	Sì	No	4025
09	Valore attuale di posizione <= posizione di commutazione camma 2	Sì	No	4025
10	Uscita diretta 1 su blocco di movimento	Sì	No	3616
11	Uscita diretta 2 su blocco di movimento	Sì	No	3616
12	Riscontro fisso raggiunto	Sì	No	3616, 3617
13	Riscontro fisso coppia di serraggio raggiunta	Sì	No	3616, 3617
14	Posizionamento su riscontro fisso attivo	Sì	No	3616, 3617

Dipendenza: Vedi anche: r2684

Nota: Per bit 02, 04, 05, 06, 07:

Questi segnali identificano lo stato dopo la limitazione dello strappo.

Per bit 08, 09:

Questi segnali vengono generati nel modulo funzionale "Regolazione di posizione".

r2684.0...15 CO/BO: EPOS Parola stato 2 / POS_ZSW2

SERVO_S110-CAN (Reg. pos.), SERVO_S110-DP (Reg. pos.), SERVO_S110-PN (Reg. pos.)

Modificabile: -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 1
Tipo di dati: Unsigned16	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 3646
Gruppo Par.: Regolazione di posizione	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1

Min	Max	Impostazione di fabbrica
-	-	-

Descrizione: Visualizzazione della parola di stato 2 del posizionatore semplice (EPOS).

Campo di bit:

Bit	Nome del segnale	Segnale 1	Segnale 0	FP
00	Ricerca punto di riferimento attiva	Attivo	Non attivo	3612
01	Ricerca al volo punto di riferimento attiva	Attivo	Non attivo	3614
02	Ricerca punto di riferimento attiva	Attivo	Non attivo	-
03	Tacca di sincronizzazione fuori della finestra esterna	Sì	No	3614
04	Asse accelerato	Sì	No	3635
05	Asse ritardato	Sì	No	3635
06	Limitazione dello strappo attivo	Sì	No	3635
07	Attivare correzione	Sì	No	3635
08	Distanza di inseguimento nella tolleranza	Sì	No	4025
09	Correzione modulo attiva	Sì	No	-
10	Posizione di destinazione raggiunta	Sì	No	4020
11	Punto di riferimento impostato	Sì	No	3612, 3614, 3630
12	Tacitazione blocco di movimento attivata	Sì	No	3616, 3620
13	Camma di STOP negativa attiva	Sì	No	3630
14	Camma di STOP positiva attiva	Sì	No	3630
15	Comando di movimento attivo	Sì	No	3635

Nota: Per bit 02:

Il segnale "Ricerca del punto di riferimento attiva" è una combinazione logica OR di "Ricerca punto di riferimento attiva" e "Ricerca al volo punto di riferimento attiva".

Per bit 00 ... 07 e 11 ... 14:

Questi segnali vengono generati nel modulo funzionale "Posizionatore semplice".

Per bit 08:

Il segnale viene generato nel modulo funzionale "Regolazione di posizione".

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

r2685 CO: EPOS Valore di correzione / Valore correzione

SERVO_S110-CAN (EPOS), SERVO_S110-DP (EPOS), SERVO_S110-PN (EPOS)

Modificabile: -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 1
Tipo di dati: Integer32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 3635
Gruppo Par.: Posizionatore semplice	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
- [LU]	- [LU]	- [LU]

Descrizione: Visualizzazione del valore di correzione per il valore attuale di posizione.

Dipendenza: Vedi anche: r2684

Nota: Per impostazione predefinita viene creata la seguente interconnessione BICO: CI: p2513 = r2685

Con questo valore vengono ad es. eseguite le correzioni modulo.

r2686[0...1] CO: EPOS Limitazione di coppia attiva / Limitaz coppia att

SERVO_S110-CAN (EPOS), SERVO_S110-DP (EPOS), SERVO_S110-PN (EPOS)

Modificabile: -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 3616, 3617
Gruppo Par.: Posizionatore semplice	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
- [%]	- [%]	- [%]

Descrizione: Visualizzazione della limitazione di coppia attiva.

r2686[0]: Visualizzazione della limitazione di coppia superiore attiva nel posizionamento su riscontro fisso (riferita a CI: p1522, CI: p1523).

r2686[1]: Visualizzazione della limitazione di coppia inferiore attiva nel posizionamento su riscontro fisso (riferita a CI: p1522, CI: p1523).

Dipendenza: Vedi anche: p1520, p1521, p1522, p1523, r2676

Nota: Normalmente vengono create le seguenti interconnessioni BICO:

CI: p1528 = r2686[0]

CI: p1529 = r2686[1]

r2687 CO: EPOS Valore di riferimento della coppia / Val. rif. coppia

SERVO_S110-CAN (EPOS), SERVO_S110-DP (EPOS), SERVO_S110-PN (EPOS)

Modificabile: -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 3616, 3617
Gruppo Par.: Posizionatore semplice	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
- [Nm]	- [Nm]	- [Nm]

Descrizione: Visualizzazione del valore di riferimento della coppia al raggiungimento del riscontro fisso (riferito a CI: p1522, CI: p1523).

Dipendenza: Vedi anche: p1520, p1521, p1522, p1523, r2676

p2690 CO: EPOS Valore di riferimento fisso della posizione / Valore fisso posiz

SERVO_S110-CAN (EPOS), SERVO_S110-DP (EPOS), SERVO_S110-PN (EPOS)

Modificabile: U, T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 1
Tipo di dati: Integer32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 3618
Gruppo Par.: Posizionatore semplice	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
-2147482648 [LU]	2147482647 [LU]	0 [LU]

Descrizione: Impostazione di un valore di riferimento fisso per la posizione.

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

Dipendenza: Vedi anche: p2642, p2648
Nota: Per impostazione predefinita viene creata la seguente interconnessione BICO: CI: p2642 = r2690

p2691 CO: EPOS Valore di riferimento fisso della velocità / v valore fisso

SERVO_S110-CAN (EPOS), SERVO_S110-DP (EPOS), SERVO_S110-PN (EPOS)

Modificabile: U, T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 1
Tipo di dati: Unsigned32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 3618
Gruppo Par.: Posizionatore semplice	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
1 [1000 LU/min]	40000000 [1000 LU/min]	600 [1000 LU/min]

Descrizione: Impostazione di un valore di riferimento fisso per la velocità.
Dipendenza: Vedi anche: p2643
Nota: Per impostazione predefinita viene creata la seguente interconnessione BICO: CI: p2643 = r2691

p2692 CO: EPOS Valore di riferimento fisso dell'override di accelerazione / a_over val. fisso

SERVO_S110-CAN (EPOS), SERVO_S110-DP (EPOS), SERVO_S110-PN (EPOS)

Modificabile: U, T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 1
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 3618
Gruppo Par.: Posizionatore semplice	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
0.100 [%]	100.000 [%]	100.000 [%]

Descrizione: Impostazione di un valore di riferimento fisso per l'override di accelerazione.
Dipendenza: Vedi anche: p2572, p2644
Nota: Per impostazione predefinita viene creata la seguente interconnessione BICO: CI: p2644 = r2692
Il valore percentuale si riferisce all'accelerazione massima (p2572).

p2693 CO: EPOS Valore di riferimento fisso dell'override di decelerazione / -a_over val. fisso

SERVO_S110-CAN (EPOS), SERVO_S110-DP (EPOS), SERVO_S110-PN (EPOS)

Modificabile: U, T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 1
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 3618
Gruppo Par.: Posizionatore semplice	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
0.100 [%]	100.000 [%]	100.000 [%]

Descrizione: Impostazione di un valore di riferimento fisso per l'override di decelerazione.
Dipendenza: Vedi anche: p2573, p2645
Nota: Per impostazione predefinita viene creata la seguente interconnessione BICO: CI: p2645 = r2693
Il valore percentuale si riferisce alla decelerazione massima (p2573).

r2700 CO: Numero di giri di riferimento/frequenza di riferimento / n_rif/f_rif

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 2
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: -	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
-	-	-

Descrizione: Visualizzazione e uscita connettore per la grandezza di riferimento per numero giri e frequenza (p2000).
Tutti i numeri di giri o tutte le frequenze specificate in modo relativo si riferiscono a questa grandezza di riferimento.
La grandezza di riferimento in questo parametro corrisponde al 100 % o rispettivamente a 4000 hex oppure a 4000 0000 hex.

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

Vale quanto segue: frequenza riferimento (in Hz) = numero giri di riferimento (in (1/min) / 60)

Questo parametro ha l'unità 1/min.

Dipendenza: Vedi anche: p2000

Nota: Questo parametro rappresenta il valore numerico della grandezza di riferimento p2000 come uscita connettore per l'interconnessione con Drive Control Chart (DCC). Il valore numerico può essere trasferito immutato da questa uscita connettore nella DCC.

r2701 CO: Tensione rif. / Tensione rif.

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN	**Modificabile:** -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
	Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** -
	Gruppo Par.: -	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
	Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
	Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
	-	-	-

Descrizione: Uscita connettore della grandezza di riferimento per le tensioni p2001.

Tutte le tensioni relativamente specificate si riferiscono a questa grandezza di riferimento. La grandezza di riferimento in questo parametro corrisponde al 100 % o rispettivamente a 4000 hex oppure a 4000 0000 hex.

Questo parametro ha l'unità Veff.

Dipendenza: Vedi anche: p2001

Nota: Questo parametro rappresenta il valore numerico della grandezza di riferimento p2001 come uscita connettore per l'interconnessione con Drive Control Chart (DCC). Il valore numerico può essere trasferito immutato da questa uscita connettore nella DCC.

r2702 CO: Corrente di rif. / Corrente di rif.

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN	**Modificabile:** -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
	Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** -
	Gruppo Par.: -	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
	Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
	Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
	-	-	-

Descrizione: Uscita connettore della grandezza di riferimento per le correnti p2002.

Tutte le correnti specificate in modo relativo si riferiscono a questa grandezza di riferimento. La grandezza di riferimento in questo parametro corrisponde al 100 % o rispettivamente a 4000 hex oppure a 4000 0000 hex.

Questo parametro ha l'unità Aeff.

Dipendenza: Vedi anche: p2002

Nota: Questo parametro rappresenta il valore numerico della grandezza di riferimento p2002 come uscita connettore per l'interconnessione con Drive Control Chart (DCC). Il valore numerico può essere trasferito immutato da questa uscita connettore nella DCC.

r2703 CO: Coppia di riferimento / Coppia di rif.

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN	**Modificabile:** -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
	Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** -
	Gruppo Par.: -	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
	Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
	Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
	-	-	-

Descrizione: Uscita connettore della grandezza di riferimento p2003 per la coppia (r0108.12 = 0) o la forza (r0108.12 = 1).

Tutte le coppie (r0108.12 = 0) o le forze (r0108.12 = 1) specificate in modo relativo si riferiscono a questa grandezza di riferimento. La grandezza di riferimento in questo parametro corrisponde al 100 % o rispettivamente a 4000 hex oppure a 4000 0000 hex.

L'unità di questo parametro è uguale all'unità selezionata per p2003.

Dipendenza: p0505, r0108.12

Vedi anche: p2003

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

Nota: Questo parametro rappresenta il valore numerico della grandezza di riferimento p2003 nell'unità attualmente selezionata come uscita connettore per l'interconnessione con Drive Control Chart (DCC). Il valore numerico può essere trasferito immutato da questa uscita connettore nella DCC.

r2704 CO: Potenza rif. / Potenza rif.

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN	**Modificabile:** -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
	Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** -
	Gruppo Par.: -	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
	Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
	Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
	-	-	-

Descrizione: Uscita connettore della grandezza di riferimento per le potenze p2004.

Tutte le potenze specificate in modo relativo si riferiscono a questa grandezza di riferimento. La grandezza di riferimento in questo parametro corrisponde al 100 % o rispettivamente a 4000 hex oppure a 4000 0000 hex.

L'unità di questo parametro è uguale all'unità selezionata per p2004.

Dipendenza: Questo valore viene calcolato, per l'alimentatore, dal prodotto di tensione e corrente; per le regolazioni, dal prodotto di coppia e velocità.

Vedi anche: r2004

Nota: Questo parametro rappresenta il valore numerico della grandezza di riferimento p2004 nell'unità attualmente selezionata come uscita connettore per l'interconnessione con Drive Control Chart (DCC). Il valore numerico può essere trasferito immutato da questa uscita connettore nella DCC.

La potenza di riferimento si calcola nel seguente modo:

- 2 * Pi * Numero di giri di riferimento / 60 * coppia di riferimento (motore)
- tensione di riferimento * corrente di riferimento * radice(3) (alimentatore)

r2705 CO: Angolo riferimento / Angolo riferimento

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN	**Modificabile:** -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
	Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** -
	Gruppo Par.: -	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
	Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
	Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
	-	-	-

Descrizione: Uscita connettore della grandezza di riferimento per gli angoli p2005.

Tutti gli angoli specificati in modo relativo si riferiscono a questa grandezza di riferimento. La grandezza di riferimento in questo parametro corrisponde al 100 % o rispettivamente a 4000 hex oppure a 4000 0000 hex.

Questo parametro ha l'unità Grado.

Dipendenza: Vedi anche: p2005

Nota: Questo parametro rappresenta il valore numerico della grandezza di riferimento p2005 come uscita connettore per l'interconnessione con Drive Control Chart (DCC). Il valore numerico può essere trasferito immutato da questa uscita connettore nella DCC.

r2706 CO: Temperatura di rif / Temperatura di rif

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN	**Modificabile:** -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
	Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** -
	Gruppo Par.: -	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
	Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
	Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
	-	-	-

Descrizione: Uscita connettore della grandezza di riferimento per le temperature.

Tutte le temperature specificate in modo relativo si riferiscono a questa grandezza di riferimento. La grandezza di riferimento in questo parametro corrisponde al 100 % o rispettivamente a 4000 hex oppure a 4000 0000 hex.

Questo parametro ha l'unità Grado Celsius.

Nota: Questo parametro rappresenta il valore numerico della grandezza di riferimento per la temperatura come uscita connettore per l'interconnessione con Drive Control Chart (DCC). Il valore numerico può essere trasferito immutato da questa uscita connettore nella DCC.

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

r2707 CO: Accelerazione di riferimento / Acceler. riferim.

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: -	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
-	-	-

Descrizione: Uscita connettore della grandezza di riferimento per le accelerazioni p2007.

Tutte le accelerazioni specificate in modo relativo si riferiscono a questa grandezza di riferimento. La grandezza di riferimento in questo parametro corrisponde al 100 % o rispettivamente a 4000 hex oppure a 4000 0000 hex.

L'unità di questo parametro è uguale all'unità selezionata per p2007.

Dipendenza: r0108.12, p0505

Vedi anche: p2007

Nota: Questo parametro rappresenta il valore numerico della grandezza di riferimento p2007 come uscita connettore per l'interconnessione con Drive Control Chart (DCC). Il valore numerico nell'unità attualmente selezionata può essere trasferito immutato da questa uscita connettore nella DCC.

p2720[0...n] Configurazione riduttore di carico / Config.rid.carico

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: C2(1, 4)	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 1
Tipo di dati: Unsigned32	**Indice dinamico:** DDS, p0180	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: Encoder	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
-	-	0000 bin

Descrizione: Impostazione della configurazione dell'inseguimento di posizione per un riduttore di carico.

Campo di bit:

Bit	Nome del segnale	Segnale 1	Segnale 0	FP
00	Attivazione inseguimento di posizione riduttore di carico	Sì	No	-
01	Tipo di asse	Asse lineare	Asse rotante	-
02	Reset posizione riduttore di carico	Sì	No	-

Nota: Per i seguenti eventi i valori di posizione salvati nella memoria non volatile vengono resettati automaticamente:

- In caso di rilevamento della sostituzione dell'encoder.
- In caso di modifica della configurazione del set di dati dell'encoder (Encoder Data Set, EDS).
- In caso di una nuova regolazione dell'encoder assoluto.

p2721[0...n] Riduttore di carico, encoder assoluto rotativo, giri virtuali / Giri enc. assoluto

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: C2(1, 4)	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 1
Tipo di dati: Unsigned32	**Indice dinamico:** DDS, p0180	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: Encoder	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
0	4194303	0

Descrizione: Impostazione dei giri risolvibili in un encoder rotativo assoluto con inseguimento di posizione attivato del riduttore del carico.

Dipendenza: Questo parametro è rilevante solo con un encoder assoluto (p0404.1 = 1) e inseguimento di posizione attivato del riduttore del carico (p2720.0 = 1).

Nota: La risoluzione impostata deve poter essere visualizzata tramite r2723.

Per gli assi rotanti / assi modulo vale quanto segue:

Questo parametro viene preimpostato con p0421 e può essere modificato.

Per gli assi lineari vale:

Questo parametro viene preimpostato con p0421, ampliato di 6 bit per le informazioni multiturn (max. overflow) e non può essere modificato.

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

p2722[0...n] Finestra tolleranza inseguimento posizione riduttore di carico / Toller.inseg.pos.

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: C2(1, 4)	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** DDS, p0180	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: Encoder	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
0.00	4294967300.00	0.00

Descrizione: Impostazione di una finestra di tolleranza nell'inseguimento di posizione.

Dopo l'attivazione viene calcolata la differenza tra la posizione memorizzata e la posizione attuale e in funzione di questo avviene quanto segue:

Differenza all'interno della finestra di tolleranza --> La posizione viene riprodotta in base al valore attuale corrente dell'encoder.

Differenza al di fuori della finestra di tolleranza --> Viene emesso un messaggio corrispondente.

Dipendenza: Vedi anche: F07449

Cautela: Un errore di rotazione che copre ad es. l'intero campo dell'encoder non viene riconosciuto.

Nota: Il valore viene immesso in tacche intere dell'encoder.

Con p2720.0 = 1 il valore viene automaticamente impostato a un quarto del campo dell'encoder.

Esempio:

un quarto del campo encoder = (p0408 * p0421) / 4

A causa del tipo di dati (virgola mobile con mantissa a 23 bit), la finestra di tolleranza potrebbe non essere impostata esattamente.

r2723[0...n] CO: Valore assoluto riduttore di carico / Val. ass.rid.car.

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 1
Tipo di dati: Unsigned32	**Indice dinamico:** DDS, p0180	**Schema logico:** 4010, 4704
Gruppo Par.: Encoder	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
-	-	-

Descrizione: Visualizzazione del valore assoluto a valle del riduttore del carico.

Attenzione: Il valore attuale dell'encoder deve essere richiesto tramite la parola di comando encoder Gn_STW.13.

Nota: Gli incrementi sono visualizzati nello stesso formato del parametro r0483.

r2724[0...n] CO: Differenza di posizione riduttore di carico / Diff.pos.rid.car.

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 1
Tipo di dati: Integer32	**Indice dinamico:** DDS, p0180	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: Encoder	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
-	-	-

Descrizione: Visualizzazione della differenza di posizione a monte del riduttore di carico tra la disinserzione e l'inserzione.

Nota: Gli incrementi sono visualizzati nello stesso formato del parametro r0483/r2723.

Se il riduttore di misura dell'encoder motore non è attivato, la differenza di posizione deve essere letta in incrementi dell'encoder.

Se il riduttore di misura dell'encoder motore è attivato, la differenza di posizione deve essere convertita con il fattore del riduttore di misura.

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

p2730[0...3] BI: LR Attivazione correzione prepar. val. att. negativo (fronte) / Corr.prep.val.neg.

SERVO_S110-CAN (Reg. pos.), SERVO_S110-DP (Reg. pos.), SERVO_S110-PN (Reg. pos.)

Modificabile: T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 1
Tipo di dati: Unsigned32 / Binary	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 4010, 4015
Gruppo Par.: Regolazione di posizione	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1

Min	Max	Impostazione di fabbrica
-	-	0

Descrizione: Impostazione della sorgente del segnale per la funzione "Attivazione valore di correzione preparazione del valore attuale di posizione negativo (fronte)".

Segnale 0/1:

Il valore di correzione presente tramite l'ingresso connettore p2513 viene negato e attivato.

Indice:
[0] = Regolazione di posizione
[1] = Encoder 1
[2] = Encoder 2
[3] = Riservato

Dipendenza: Vedi anche: p2502, p2513, r2684

Nota: Con l'interfaccia impulsi/direzione attivata nella regolazione di posizione (p0184 > 0 e p0400 = 9000) vengono create le seguenti interconnessioni BICO:

BI:p2730[0] = r0722.2 e BI: p2730[p0184] = r0722.2

p2810[0...1] BI: Ingressi combinazione logica AND / Ingressi AND

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 2
Tipo di dati: Unsigned32 / Binary	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 2634
Gruppo Par.: Funzioni	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1

Min	Max	Impostazione di fabbrica
-	-	0

Descrizione: Impostazione delle sorgenti dei segnali per gli ingressi della combinazione logica AND.

Dipendenza: Vedi anche: r2811

Nota: [0]: Combinazione logica AND ingresso 1 --> il risultato viene visualizzato in r2811.0.

[1]: Combinazione logica AND ingresso 2 --> il risultato viene visualizzato in r2811.0.

r2811.0 CO/BO: Risultato combinazione logica AND / Risultato AND

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 2
Tipo di dati: Unsigned32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 2634
Gruppo Par.: Funzioni	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1

Min	Max	Impostazione di fabbrica
-	-	-

Descrizione: Visualizzazione dei risultati della combinazione logica AND.

Campo di bit:

Bit	Nome del segnale	Segnale 1	Segnale 0	FP
00	Risultato combinazione logica AND	Sì	No	-

Dipendenza: Vedi anche: p2810

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

p2816[0...1] BI: Ingressi combinazione logica OR / Ingressi OR

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 2
Tipo di dati: Unsigned32 / Binary	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 2634
Gruppo Par.: Funzioni	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
-	-	0

Descrizione: Impostazione delle sorgenti dei segnali per gli ingressi della combinazione logica OR.

Dipendenza: Vedi anche: r2817

Nota: [0]: combinazione logica OR ingresso 1 --> il risultato viene visualizzato in r2817.0.
[1]: combinazione logica OR ingresso 2 --> il risultato viene visualizzato in r2817.0.

r2817.0 CO/BO: Risultato combinazione logica OR / Risultato OR

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 2
Tipo di dati: Unsigned32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 2634
Gruppo Par.: Funzioni	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
-	-	-

Descrizione: Visualizzazione dei risultati della combinazione logica OR.

Campo di bit:

Bit	Nome del segnale	Segnale 1	Segnale 0	FP
00	Risultato combinazione logica OR	Sì	No	-

Dipendenza: Vedi anche: p2816

p2900[0...n] CO: Valore fisso 1 [%] / Valore fisso 1 [%]

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: U, T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** DDS, p0180	**Schema logico:** 1021
Gruppo Par.: Blocchi funzione liberi	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** PERCENT	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
-10000.00 [%]	10000.00 [%]	0.00 [%]

Descrizione: Impostazione di un valore percentuale fisso.

Dipendenza: Vedi anche: p2901, p2930

Attenzione: Un'interconnessione BICO su un parametro che appartiene a un set di dati dell'azionamento agisce sempre sul set di dati attivo.

Nota: Il valore può essere utilizzato per interconnettere una scala (ad es. scala del valore di riferimento principale).

p2901[0...n] CO: Valore fisso 2 [%] / Valore fisso 2 [%]

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: U, T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** DDS, p0180	**Schema logico:** 1021
Gruppo Par.: Blocchi funzione liberi	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** PERCENT	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
-10000.00 [%]	10000.00 [%]	0.00 [%]

Descrizione: Impostazione di un valore percentuale fisso.

Dipendenza: Vedi anche: p2900, p2930

Attenzione: Un'interconnessione BICO su un parametro che appartiene a un set di dati dell'azionamento agisce sempre sul set di dati attivo.

Nota: Il valore può essere utilizzato per interconnettere una scala (ad es. scala del valore di riferimento supplementare).

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

r2902[0...14] CO: Valori fissi [%] / Valori fissi [%]

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN	**Modificabile:** -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 1
	Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 1021
	Gruppo Par.: Blocchi funzione liberi	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
	Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** PERCENT	**Lista esperti:** 1
	Min - [%]	**Max** - [%]	**Impostazione di fabbrica** - [%]

Descrizione: Sorgenti dei segnali per percentuali utilizzate frequentemente.

Indice:
[0] = Valore fisso +0 %
[1] = Valore fisso +5 %
[2] = Valore fisso +10 %
[3] = Valore fisso +20 %
[4] = Valore fisso +50 %
[5] = Valore fisso +100 %
[6] = Valore fisso +150 %
[7] = Valore fisso +200 %
[8] = Valore fisso -5 %
[9] = Valore fisso -10 %
[10] = Valore fisso -20 %
[11] = Valore fisso -50 %
[12] = Valore fisso -100 %
[13] = Valore fisso -150 %
[14] = Valore fisso -200%

Dipendenza: Vedi anche: p2900, p2901, p2930

Nota: Queste sorgenti dei segali possono essere utilizzate ad es. per interconnettere le scalature.

p2930[0...n] CO: Val. fisso M [Nm] / Val. fisso M [Nm]

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN	**Modificabile:** U, T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
	Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** DDS, p0180	**Schema logico:** 1021
	Gruppo Par.: Blocchi funzione liberi	**Gruppo delle unità:** 7_1	**Selezione unità:** p0505
	Non con tipo mot.: REL	**Normalizzazione:** p2003	**Lista esperti:** 1
	Min -100000.00 [Nm]	**Max** 100000.00 [Nm]	**Impostazione di fabbrica** 0.00 [Nm]

Descrizione: Impostazione di un valore fisso per la coppia.

Dipendenza: Vedi anche: p2900, p2901

Attenzione: Un'interconnessione BICO su un parametro che appartiene a un set di dati dell'azionamento agisce sempre sul set di dati attivo.

Nota: Il valore può essere utilizzato per es. per interconnettere una coppia supplementare.

p3016 Id motore, costante di coppia identificata / kT ident

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN	**Modificabile:** U, T	**Calcolato:** CALC_MOD_ALL	**Livello di accesso:** 3
	Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** -
	Gruppo Par.: Identificazione motore	**Gruppo delle unità:** 28_1	**Selezione unità:** p0100
	Non con tipo mot.: ASM, REL, FEM	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
	Min 0.00 [Nm/A]	**Max** 100.00 [Nm/A]	**Impostazione di fabbrica** 0.00 [Nm/A]

Descrizione: Costante di coppia del motore sincrono determinata dall'identificazione dati motore.
Questa costante di coppia può essere modificata dopo l'identificazione e applicata con p1910/p1960 = -3 in p0316.

Dipendenza: Vedi anche: p0316, r0334, r1937, p1960

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

p3017 Id motore, costante di tensione identificata / kE ident

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: U, T	**Calcolato:** CALC_MOD_ALL	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: Identificazione motore	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: ASM, REL, FEM	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
0.0 [Veff]	10000.0 [Veff]	0.0 [Veff]

Descrizione: Costante di tensione determinata dall'identificazione dati motore nel motore sincrono.

Questa costante di tensione può essere modificata dopo l'identificazione e applicata con p1910/p1960 = -3 in p0317.

Unità per motori sincroni rotativi: Veff/(1000 1/min), concatenata

Dipendenza: Vedi anche: r1938, p1960

p3020 Id motore, corrente di magnetizzazione identificata / I_magn identif.

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: U, T	**Calcolato:** CALC_MOD_ALL	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: Identificazione motore	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: REL, FEM	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
0.000 [Aeff]	5000.000 [Aeff]	0.000 [Aeff]

Descrizione: Corrente di magnetizzazione determinata dall'identificazione dati motore nel motore asincrono.

Questa corrente di magnetizzazione può essere modificata dopo l'identificazione e applicata con p1910/p1960 = -3 in p0320.

Dipendenza: Vedi anche: p0320, r0331, p1910, r1948, p1960

p3027 Id motore, angolo di carico ottimale identificato / phi_car ott. ident

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: U, T	**Calcolato:** CALC_MOD_ALL	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: Identificazione motore	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: ASM, REL, FEM	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
0.0 [°]	135.0 [°]	0.0 [°]

Descrizione: Angolo di carico ottimale determinato dall'identificazione dati motore nel motore asincrono.

Questo angolo di carico ottimale può essere modificato dopo l'identificazione e applicato con p1910/p1960 = -3 in p0327.

Dipendenza: Vedi anche: p0327, r1947, p1960

p3028 Id motore, costante del momento di riluttanza identificata / kT rilutt. ident

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: U, T	**Calcolato:** CALC_MOD_ALL	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: Identificazione motore	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: ASM, REL, FEM	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
-1000.00 [mH]	1000.00 [mH]	0.00 [mH]

Descrizione: Costante di tensione del momento di riluttanza determinata dall'identificazione dati motore nel motore sincrono.

Questa costante del momento di riluttanza può essere modificata dopo l'identificazione e applicata con p1910/p1960 = -3 in p0328.

Dipendenza: Vedi anche: p0328, r1939, p1960

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

p3030 Id motore, offset dell'angolo di commutazione identificato / Offset ang_com

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: U, T	**Calcolato:** CALC_MOD_ALL	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: Identificazione motore	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
-180.00 [°]	180.00 [°]	0.00 [°]

Descrizione: Offset dell'angolo di commutazione determinato dall'identificazione dati motore nel motore sincrono.

Questo offset dell'angolo di commutazione può essere modificato dopo l'identificazione e applicato con p1910/p1960 = -3 in p0431.

Dipendenza: Vedi anche: p0431, p1910, p1960, r1984

p3031 IDmot, inversione del valore attuale dell'encoder identificata / Inv val_at_en id

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: U, T	**Calcolato:** CALC_MOD_ALL	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: Unsigned16	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: Identificazione motore	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
-	-	0000 bin

Descrizione: Inversione del valore attuale dell'encoder determinata dall'identificazione dati motore.

Questa inversione può essere modificata dopo l'identificazione e applicata con p1910/p1960 = -3 in p0410.

Campo di bit:

Bit	Nome del segnale	Segnale 1	Segnale 0	FP
00	Inversione del valore attuale del numero di giri	Sì	No	4710, 4715
01	Inversione del valore attuale di posizione	Sì	No	4704

Dipendenza: Vedi anche: p0410, p1910, p1960

p3041 IDmot, momento di inerzia identificato / Ident mom inerzia

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: U, T	**Calcolato:** CALC_MOD_ALL	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: Identificazione motore	**Gruppo delle unità:** 25_1	**Selezione unità:** p0100
Non con tipo mot.: REL	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
0.000000 [kgm²]	100000.000000 [kgm²]	0.000000 [kgm²]

Descrizione: Momento di inerzia del motore determinato dall'identificazione dati motore.

Questo momento di inerzia del motore può essere modificato dopo l'identificazione e applicato con p1910/p1960 = -3 in p0341.

Dipendenza: Vedi anche: p0341, p1960, r1969

p3042 IDmot, momento di inerzia del carico identificato / Mom_in_car ident

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: U, T	**Calcolato:** CALC_MOD_ALL	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: Identificazione motore	**Gruppo delle unità:** 25_1	**Selezione unità:** p0100
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
0.00000 [kgm²]	100000.00000 [kgm²]	0.00000 [kgm²]

Descrizione: Momento di inerzia del carico determinato dall'identificazione dati motore.

Questo momento di inerzia del carico può essere modificato dopo l'identificazione e applicato con p1910/p1960 = -3 in p1498.

Dipendenza: Vedi anche: p0342, p1498, p1960, r1969

Nota: Con p1910/p1960 = -3 viene impostato p0342 = 1 (rapporto del totale rispetto al motore).

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

p3049[0...n] IDmot, num. di giri iniziale per il defluss. di campo identific. / ident

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: U, T	**Calcolato:** CALC_MOD_ALL	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** MDS, p0130	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: Identificazione motore	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
0.00000 [1/min]	210000.00000 [1/min]	0.00000 [1/min]

Descrizione: Numero di giri iniziale per il deflussaggio del campo rilevato dall'identificazione dei dati del motore.

Questo numero di giri iniziale può essere modificato dopo l'identificazione e applicato con p1910/p1960 = -3 in p0348.

Dipendenza: Vedi anche: p0348, p1910, p1960

p3050[0...n] IDmot, resistenza dello statore identificata / R statore identif.

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: U, T	**Calcolato:** CALC_MOD_ALL	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** MDS, p0130	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: Identificazione motore	**Gruppo delle unità:** 16_1	**Selezione unità:** p0349
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
0.00000 [Ohm]	2000.00000 [Ohm]	0.00000 [Ohm]

Descrizione: Resistenza dello statore determinata dall'identificazione dati motore.

Questa resistenza dello statore può essere modificata dopo l'identificazione e applicata con p1910/p1960 = -3 in p0350.

Dipendenza: Vedi anche: p0350, p1910, r1912

p3054[0...n] IDmot, resistenza del rotore identificata / R rotore identif.

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: U, T	**Calcolato:** CALC_MOD_ALL	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** MDS, p0130	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: Identificazione motore	**Gruppo delle unità:** 16_1	**Selezione unità:** p0349
Non con tipo mot.: PEM, REL	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
0.00000 [Ohm]	300.00000 [Ohm]	0.00000 [Ohm]

Descrizione: Resistenza del rotore determinata dall'identificazione dati motore nel motore asincrono.

Questa resistenza del rotore può essere modificata dopo l'identificazione e applicata con p1910/p1960 = -3 in p0354.

Dipendenza: Vedi anche: p0354, p0625, p1910, r1927, p1960

Nota: Per i motori sincroni (p0300 = 2xx) questo parametro non è utilizzato.

p3056[0...n] Id motore, induttanza di dispersione dello statore identificata / Indutt_disp_stat

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: U, T	**Calcolato:** CALC_MOD_ALL	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** MDS, p0130	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: Identificazione motore	**Gruppo delle unità:** 15_1	**Selezione unità:** p0349
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
0.00000 [mH]	1000.00000 [mH]	0.00000 [mH]

Descrizione: Induttanza di dispersione dello statore determinata dall'identificazione dati motore.

Questa induttanza di dispersione dello statore può essere modificata dopo l'identificazione e applicata con p1910/p1960 = -3 in p0356.

Dipendenza: Vedi anche: p0356, p1910, r1932

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

p3058[0...n] Id motore, induttanza di dispersione del rotore identificata / Indutt_disp_ident

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: U, T	**Calcolato:** CALC_MOD_ALL	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** MDS, p0130	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: Identificazione motore	**Gruppo delle unità:** 15_1	**Selezione unità:** p0349
Non con tipo mot.: PEM, REL	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
0.00000 [mH]	1000.00000 [mH]	0.00000 [mH]

Descrizione: Induttanza di dispersione del rotore determinata dall'identificazione dati motore nel motore asincrono.

Questa induttanza di dispersione del rotore può essere modificata dopo l'identificazione e applicata con p1910/p1960 = -3 in p0358.

Dipendenza: Vedi anche: p0358, p1910, r1932

p3060[0...n] IDmot, induttanza principale identificata / Ind_princ_identif

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: U, T	**Calcolato:** CALC_MOD_ALL	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** MDS, p0130	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: Identificazione motore	**Gruppo delle unità:** 15_1	**Selezione unità:** p0349
Non con tipo mot.: PEM, REL	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
0.00000 [mH]	10000.00000 [mH]	0.00000 [mH]

Descrizione: Induttanza principale determinata dall'identificazione dati del motore nel motore asincrono.

Questa induttanza principale può essere modificata dopo l'identificazione e applicata con p1910/p1960 = -3 in p0360.

Dipendenza: Vedi anche: p0360, p1910, r1936, p1960

p3080 IDmot, guadagno P del regolatore di flusso identificato / Reg_fl_guad_P_id

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: U, T	**Calcolato:** CALC_MOD_ALL	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: Identificazione motore	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: PEM, REL	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
0.0 [A/Vs]	999999.0 [A/Vs]	0.0 [A/Vs]

Descrizione: Guadagno P del regolatore di flusso determinato dall'identificazione dati del motore nel motore asincrono.

Questo guadagno P può essere modificato dopo l'identificazione e applicato con p1910/p1960 = -3 in p1590.

Dipendenza: Vedi anche: p1590, p1910

p3081 IDmot, tempo dell'azione integr. del regol. di flusso identif. / T_az_int_reg_fl_id

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: U, T	**Calcolato:** CALC_MOD_ALL	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: Identificazione motore	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: PEM, REL	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
0 [ms]	10000 [ms]	0 [ms]

Descrizione: Tempo dell'azione integratrice del regolatore di flusso determinato dall'identificazione dati del motore nel motore asincrono.

Questo tempo dell'azione integratrice può essere modificato dopo l'identificazione e applicato con p1910/p1960 = -3 in p1592.

Dipendenza: Vedi anche: p1592, p1910

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

p3082 IDmot, guadagno P del regolatore di corrente identificato / Reg_corr_g_P_id

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: U, T	**Calcolato:** CALC_MOD_ALL	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: Identificazione motore	**Gruppo delle unità:** 18_1	**Selezione unità:** p0505
Non con tipo mot.: REL	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
0.000 [V/A]	100000.000 [V/A]	0.000 [V/A]

Descrizione: Guadagno P del regolatore di corrente determinato dall'identificazione dati del motore.
Questo guadagno P può essere modificato dopo l'identificazione e applicato con p1910/p1960 = -3 in p1715.

Dipendenza: Vedi anche: p1715, p1910

p3083 IDmot, tempo dell'azione integratrice del regol. di corr. ident. / T_az_int_r_corr_id

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: U, T	**Calcolato:** CALC_MOD_ALL	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: Identificazione motore	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: REL	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
0.00 [ms]	1000.00 [ms]	0.00 [ms]

Descrizione: Tempo dell'azione integratrice del regolatore di corrente determinato dall'identificazione motore.
Questo tempo dell'azione integratrice può essere modificato dopo l'identificazione e applicato con p1910/p1960 = -3 in p1717.

Dipendenza: Vedi anche: p1717, p1910

p3088 IDmot, mod. motore con encoder, n. di giri di commut. identific. / MotM v_comm ident

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: U, T	**Calcolato:** CALC_MOD_ALL	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: Identificazione motore	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
0.00000 [1/min]	210000.00000 [1/min]	0.00000 [1/min]

Descrizione: Numero di giri di commutazione rilevato dall'identificazione dei dati del motore per il modello motore con encoder.
Questo numero di giri iniziale può essere modificato dopo l'identificazione e applicato con p1910/p1960 = -3 in p1752.

Dipendenza: Vedi anche: p1752, p1910

p3100 RTC Modalità marca temporale / RTC mod. marc.temp

CU_S110-CAN, CU_S110-DP, CU_S110-PN

Modificabile: U, T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: Unsigned16	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: -	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
0	1	0

Descrizione: Impostazione della modalità per la marca temporale.
p3100 = 0: Marca temporale delle ore di esercizio
p3100 = 1: Marca temporale formato UTC

Nota: RTC: Real Time Clock (orologio in tempo reale)
UTC: Universal Time Coordinates
L'ora UTC inizia per definizione alle 00:00:00 del giorno 01.01.1970 ed è espressa in giorni e millisecondi.

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

p3101[0...1] RTC Impostazione ora UTC / RTC Impostaz. UTC

CU_S110-CAN, CU_S110-DP, CU_S110-PN

Modificabile: U, T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: Unsigned32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: -	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 0
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
0	4294967295	0

Descrizione: Impostazione dell'ora in formato UTC.

Sincronizza il sistema di azionamento sull'ora impostata dall'orologio master. Prima deve essere scritto p3101[1] e poi p3101[0]. Dopo che è stato scritto p3101[0] viene applicata l'ora UTC.

p3101[0]: millisecondi

p3101[1]: giorni

r3102[0...1] RTC Lettura ora UTC / RTC Lettura UTC

CU_S110-CAN, CU_S110-DP, CU_S110-PN

Modificabile: -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: Unsigned32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: -	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
-	-	-

Descrizione: Visualizzazione dell'ora UTC corrente nel sistema di azionamento.

p3102[0]: millisecondi

p3102[1]: giorni

p3103 RTC Sorgente di sincronizzazione / RTC sorg. sincron.

CU_S110-CAN, CU_S110-DP, CU_S110-PN

Modificabile: U, T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: Integer16	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: -	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
0	3	0

Descrizione: Impostazione del metodo/della sorgente di sincronizzazione.

Valore:
0: PROFIBUS
1: PROFINET
2: PPI
3: PROFINET PTP

p3104 BI: RTC Sincronizzazione in tempo reale PING / RTC PING

CU_S110-CAN, CU_S110-DP, CU_S110-PN

Modificabile: U, T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: Unsigned32 / Binary	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: -	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
-	-	0

Descrizione: Impostazione della sorgente del segnale per l'evento PING per impostare l'ora UTC.

Attenzione: Il parametro potrebbe essere protetto per via di p0922 o p2079 e non può essere modificato.

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

r3108[0...1] RTC Ultimo scostamento di sincronizzazione / RTC scost. sincr.

CU_S110-CAN, CU_S110-DP, CU_S110-PN

Modificabile: -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: Unsigned32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: -	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
-	-	-

Descrizione: Visualizzazione dell'ultimo scostamento di sincronizzazione constatato.
r3108[0]: millisecondi
r3108[1]: giorni

p3109 RTC Finestra di tolleranza sincronizzazione dell'ora / RTC toll. sincron.

CU_S110-CAN, CU_S110-DP, CU_S110-PN

Modificabile: U, T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: Unsigned16	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: -	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
0 [ms]	1000 [ms]	100 [ms]

Descrizione: Impostazione della finestra di tolleranza per la sincronizzazione dell'ora.
Se il valore supera questa finestra di tolleranza, viene emesso un avviso corrispondente.

Dipendenza: Vedi anche: A01099

r3114.9...11 CO/BO: Messaggi parola di stato globale / Msg ZSW glob.

CU_S110-CAN, CU_S110-DP, CU_S110-PN

Modificabile: -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 2
Tipo di dati: Unsigned16	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: Indicazioni, segnali	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
-	-	-

Descrizione: Visualizzazione della parola di stato globale per i messaggi.
Il bit corrispondente viene impostato se sugli oggetti di azionamento è presente almeno un messaggio.

Campo di bit:

Bit	Nome del segnale	Segnale 1	Segnale 0	FP
09	Avviso presente	Sì	No	8065
10	Anomalia presente	Sì	No	8060
11	Messaggio Safety presente	Sì	No	-

Nota: I bit di stato vengono visualizzati con ritardo.

r3115[0...63] Oggetto di azionamento che ha provocato l'anomalia / F DO provoc

Tutti gli oggetti

Modificabile: -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: Integer32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 1750, 8060
Gruppo Par.: Messaggi	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
-	-	-

Descrizione: Visualizzazione del numero dell'oggetto di azionamento che ha provocato questa anomalia sotto forma di numero intero.
Valore = 63:
l'anomalia è stata causata dall'oggetto di azionamento stesso.

Dipendenza: Vedi anche: r0945, r0947, r0948, r0949, r2109, r2130, r2133, r2136, r3120, r3122

Nota: I parametri del buffer vengono aggiornati ciclicamente in background (vedere segnale di stato in r2139).
La struttura del buffer delle anomalie e l'assegnazione degli indici sono rappresentate in r0945.

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

p3116 BI: Soppressione tacitazione autonoma / Soppress_tacitaz

CU_S110-CAN, CU_S110-DP, CU_S110-PN

Modificabile: U, T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: Unsigned32 / Binary	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 8060
Gruppo Par.: Messaggi	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
-	-	0

Descrizione: Impostazione della sorgente del segnale per la tacitazione autonoma sull'oggetto di azionamento Device.

BI: p3116 = segnale 0:

Sull'oggetto di azionamento Device viene effettuata una tacitazione autonoma per le anomalie attive. Le anomalie Device locali vengono inoltrate al primo oggetto di azionamento attivo.

BI: p3116 = segnale 1:

Sull'oggetto di azionamento Device non ha avuto luogo la tacitazione autonoma per le anomalie attive. Le anomalie Device locali non vengono inoltrate.

Dipendenza: Vedi anche: p2102, p2103, p2104, p2105, p3981

Nota: Selezionando un telegramma standard viene creata automaticamente l'interconnessione BICO per il segnale di controllo STW1.10 (controllo da parte del PLC).

p3117 Modifica tipo messaggi Safety / Mod. tipo msg SI

CU_S110-CAN, CU_S110-DP, CU_S110-PN

Modificabile: C1(1)	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: Unsigned32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: Messaggi	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
0	1	0

Descrizione: Impostazione per riparametrizzare tutti i messaggi Safety per convertirli in anomalie e avvisi.

Il rispettivo tipo di messaggio durante la commutazione viene deciso dal firmware.

0: i messaggi Safety non sono riparametrizzati

1: i messaggi Safety sono riparametrizzati

Nota: La modifica diventa attiva solo dopo un POWER ON.

r3120[0...63] Numero di componente anomalia / N. compon.anomalia

Tutti gli oggetti

Modificabile: -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: Unsigned32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 8060
Gruppo Par.: Messaggi	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
-	-	-

Descrizione: Visualizzazione del numero di componente dell'anomalia verificatasi.

Dipendenza: Vedi anche: r0945, r0947, r0948, r0949, r2109, r2130, r2133, r2136, r3122

Nota: Valore = 0: nessuna possibile associazione con un componente.

I parametri del buffer vengono aggiornati ciclicamente in background (vedere segnale di stato in r2139).

La struttura del buffer delle anomalie e l'assegnazione degli indici sono rappresentate in r0945.

r3121[0...63] Numero di componente avviso / N. compon.avviso

Tutti gli oggetti

Modificabile: -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: Unsigned32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 8065
Gruppo Par.: Messaggi	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
-	-	-

Descrizione: Visualizzazione del numero di componente dell'avviso presentatosi.

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

Dipendenza: Vedi anche: r2110, r2122, r2123, r2124, r2125, r2134, r2145, r2146, r3123
Nota: Valore = 0: nessuna possibile associazione con un componente.
I parametri del buffer vengono aggiornati ciclicamente in background (vedere segnale di stato in r2139).
La struttura del buffer degli avvisi e l'assegnazione degli indici sono rappresentate in r2122.

r3122[0...63] Attributi di diagnostica anomalia / Att.diagn.anomalia

Tutti gli oggetti

Modificabile: -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: Unsigned32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 8060
Gruppo Par.: Messaggi	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
-	-	-

Descrizione: Visualizzazione degli attributi di diagnostica dell'anomalia verificatasi.

Campo di bit:

Bit	Nome del segnale	Segnale 1	Segnale 0	FP
00	Sostituzione hardware consigliata	Sì	No	-

Dipendenza: Vedi anche: r0945, r0947, r0948, r0949, r2109, r2130, r2133, r2136, r3120
Nota: I parametri del buffer vengono aggiornati ciclicamente in background (vedere segnale di stato in r2139).
La struttura del buffer delle anomalie e l'assegnazione degli indici sono rappresentate in r0945.

r3123[0...63] Attributi di diagnostica avviso / Att.diagn.avviso

Tutti gli oggetti

Modificabile: -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: Unsigned32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 8065
Gruppo Par.: Messaggi	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
-	-	-

Descrizione: Visualizzazione degli attributi di diagnostica dell'avviso verificatosi.

Campo di bit:

Bit	Nome del segnale	Segnale 1	Segnale 0	FP
00	Sostituzione hardware consigliata	Sì	No	-

Dipendenza: Vedi anche: r2110, r2122, r2123, r2124, r2125, r2134, r2145, r2146, r3121
Nota: I parametri del buffer vengono aggiornati ciclicamente in background (vedere segnale di stato in r2139).
La struttura del buffer degli avvisi e l'assegnazione degli indici sono rappresentate in r2122.

r3131 CO: Val.anom.attuale / Val.anom.attuale

Tutti gli oggetti

Modificabile: -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: Integer32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 8060
Gruppo Par.: Messaggi	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
-	-	-

Descrizione: Visualizzazione del valore di anomalia dell'anomalia meno recente ancora attiva.
Dipendenza: Vedi anche: r2131, r3132

r3132 CO: Numero componente attuale / Num comp att

Tutti gli oggetti

Modificabile: -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: Integer32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 8060
Gruppo Par.: Messaggi	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
-	-	-

Descrizione: Visualizzazione del numero di componente dell'anomalia meno recente ancora attiva.
Dipendenza: Vedi anche: r2131, r3131

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

p3135 Soppressione anomalia attiva / Soppress. anom.att

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: U, T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 4
Tipo di dati: Unsigned32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 8060
Gruppo Par.: Messaggi	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
-	-	0000 0000 0000 0000 bin

Descrizione: Impostazione della soppressione di r2139.3 "Anomalia attiva" per determinate reazioni alle anomalie.

Campo di bit:

Bit	Nome del segnale	Segnale 1	Segnale 0	FP
08	Soppressione reazione all'anomalia ENCODER	On	Off	-
10	Soppressione reazione all'anomalia NESSUNA	On	Off	-

Dipendenza: Vedi anche: p0491, r2139

Nota: Indipendentemente dalla soppressione di una reazione all'anomalia in questo parametro, viene impostato r2139.1 "Tacitazione necessaria" quando è presente almeno un'anomalia.

Per bit 08:

La soppressione agisce solo con p0491 = 1.

p3233[0...n] Filtro del valore attuale di coppia, costante di tempo / Filt T M_att

SERVO_S110-CAN (Msg ampl.), SERVO_S110-DP (Msg ampl.), SERVO_S110-PN (Msg ampl.)

Modificabile: U, T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** DDS, p0180	**Schema logico:** 8013
Gruppo Par.: Messaggi	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
0 [ms]	1000000 [ms]	0 [ms]

Descrizione: Impostazione della costante di tempo del componente PT1 per il livellamento del valore attuale di coppia.

La coppia attuale livellata viene confrontata con i valori di soglia e serve esclusivamente per i messaggi.

p3235 Messaggio di mancanza fase, tempo di sorveglianza motore / Manc.fase sorv.mot

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: U, T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 4
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: Messaggi	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
0 [ms]	2000 [ms]	320 [ms]

Descrizione: Impostazione del tempo di sorveglianza per il riconoscimento di mancanza fase.

Attenzione: Una volta modificato il valore, ogni ulteriore modifica dei parametri è bloccata e lo stato viene segnalato in r3996. Le modifiche sono nuovamente abilitate con r3996 = 0.

Nota: Con p3235 = 0 la funzione è disattivata.

p3290 Funzione di segnalazione variabile, avvio / Segn var avvio

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: U, T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: Unsigned8	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 5301
Gruppo Par.: -	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
-	-	0010 bin

Descrizione: Impostazioni di avvio/arresto e del tipo di confronto per la funzione di segnalazione variabile.

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

Campo di bit:	Bit	Nome del segnale	Segnale 1	Segnale 0	FP
	00	Attivazione della funzione	Attivo	Non attivo	-
	01	Confronto con segno	Con segno	Senza segno	-

p3291 CI: Funzione di segnalazione variabile, sorgente del segnale / Segn var sorg_segn

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: U, T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: Unsigned32 / Integer16	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 5301
Gruppo Par.: -	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
-	-	0

Descrizione: Impostazione della sorgente del segnale per la funzione di segnalazione variabile.

Dipendenza: Vedi anche: p3292, p3293

Nota: Per p3291 = 1:
in questo caso la sorgente del segnale viene definita tramite p3292 e p3293.

p3292 Funzione di segnalazione variab., indirizzo sorgente del segnale / S_var ind sor_segn

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: U, T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 4
Tipo di dati: Unsigned32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 5301
Gruppo Par.: -	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
0000 hex	FFFF FFFF hex	0000 hex

Descrizione: Impostazione dell'indirizzo della sorgente del segnale per la funzione di segnalazione variabile.

Dipendenza: Vedi anche: p3291

Cautela: L'impostazione di un indirizzo e di un tipo di dati errato può provocare il crash del software.

Nota: Questo parametro è impostabile solo per p3291 = 1.

p3293 Funzione di segnalaz. variabile, tipo di dati sorg. del segnale / T_dati sorg_segn

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: U, T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 4
Tipo di dati: Integer16	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 5301
Gruppo Par.: -	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
0	7	0

Descrizione: Impostazione del tipo di dati della sorgente del segnale per la funzione di segnalazione variabile.

Valore:
0: Sconosciuto
1: U8, Unsigned8
2: I8, Signed8
3: U16, Unsigned16
4: I16, Signed16
5: U32, Unsigned32
6: I32, Signed32
7: Float, FloatingPoint32

Dipendenza: Vedi anche: p3291

Cautela: L'impostazione di un indirizzo e di un tipo di dati errato può provocare il crash del software.

Nota: Questo parametro è impostabile solo per p3291 = 1.

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

r3294 BO: Funzione di segnalazione variabile, segnale di uscita / Segn_var segn_usc

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: Unsigned8	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 5301
Gruppo Par.: -	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
-	-	-

Descrizione: Visualizzazione del segnale di uscita per la funzione di segnalazione variabile.

Dipendenza: Vedi anche: p3290, p3291, p3295, p3296, p3297, p3298

p3295 Funzione di segnalazione variabile, valore di soglia / Sen_var val_soglia

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: U, T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 5301
Gruppo Par.: -	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
-340.28235E36	340.28235E36	0.000

Descrizione: Impostazione del valore di soglia per la funzione di segnalazione variabile.

p3296 Funzione di segnalazione variabile, isteresi / Segn_var ister

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: U, T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 5301
Gruppo Par.: -	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
0.000	340.28235E36	0.000

Descrizione: Impostazione dell'isteresi per la funzione di segnalazione variabile.

p3297 Funzione di segnalazione variabile, ritardo di eccitazione / Segn_var rit_ecc

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: U, T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: Unsigned16	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 5301
Gruppo Par.: -	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
0 [ms]	10000 [ms]	0 [ms]

Descrizione: Impostazione del ritardo di eccitazione per la funzione di segnalazione variabile.

Attenzione: I valori che non contengono la seguente condizione vengono trattati come valore = 0:
Ritardo di eccitazione (p3297) >= tempo di campionamento (p3299)

Nota: Il ritardo di eccitazione è disattivato con il valore = 0.
Il segnale di uscita viene impostato se la condizione per il segnale 1 è soddisfatta per un periodo di tempo superiore a quello impostato.

p3298 Funzione di segnalazione variabile, ritardo di diseccitazione / Segn_var r_disecc

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: U, T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: Unsigned16	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 5301
Gruppo Par.: -	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
0 [ms]	10000 [ms]	0 [ms]

Descrizione: Impostazione del ritardo di diseccitazione per la funzione di segnalazione variabile.

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

Attenzione: I valori che non contengono la seguente condizione vengono trattati come valore = 0:
Ritardo di diseccitazione (p3298) >= tempo di campionamento (p3299)

Nota: Il ritardo di diseccitazione è disattivato con valore = 0.
Il segnale di uscita viene azzerato se la condizione per il segnale 0 è soddisfatta per un periodo di tempo superiore a quello impostato.

p3299 Tempo di campionamento funzione di segnalazione variabile / Tcamp.funz.seg.var

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: U, T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 5301
Gruppo Par.: -	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
1.000 [ms]	4.000 [ms]	4.000 [ms]

Descrizione: Impostazione del tempo di campionamento per la funzione di segnalazione variabile.

Attenzione: Per l'impostazione deve valere:
Tempo di campionamento (p3299) <= ritardo di eccitazione (p3297), ritardo di diseccitazione(p3298)

Nota: Si possono impostare solo i seguenti valori:
1.000, 2.000, 3.000, 4.000

p3900 Conclusione messa in servizio rapida / Fine IBN rapida

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: C2(1)	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 1
Tipo di dati: Integer16	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: Indicazioni, segnali	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
0	3	0

Descrizione: Termine della messa in servizio rapida (p0010 = 1) con calcolo automatico di tutti i parametri che dipendono dalle immissioni della messa in servizio rapida.

p3900 = 1 contiene in primo luogo un reset dei parametri (impostazione di fabbrica come p0970 = 1) per tutti i parametri dell'oggetto di azionamento, senza sovrascrittura delle immissioni della messa in servizio rapida.

Dopo di che vengono ripristinate le interconnessioni della selezione telegrammi PROFIBUS PZD (p0922) e le interconnessioni tramite p0700, p1000 e p1500 e vengono calcolati tutti i parametri dipendenti da motore, controllo e regolazione (conformemente a p0340 = 1).

p3900 = 2 contiene il ripristino delle interconnessioni della selezione telegrammi PROFIBUS PZD (p0922) e le interconnessioni tramite p0700, p1000 e p1500, nonché i calcoli conformemente a p0340 = 1.

p3900 = 3 contiene solo i calcoli dei parametri di motore, controllo e regolazione conformemente a p0340 = 1.

Valore:
0: Nessuna parametrizzazione rapida
1: Parametrizzazione rapida dopo reset parametri
2: Parametrizzazione rapida (solo) per parametri BICO e motore
3: Parametrizzazione rapida (solo) per parametri motore

Attenzione: Una volta modificato il valore, ogni ulteriore modifica dei parametri è bloccata e lo stato viene segnalato in r3996. Le modifiche sono nuovamente abilitate con r3996 = 0.

Nota: Al termine dei calcoli, p3900 e p0010 vengono resettati automaticamente al valore 0.

Nel calcolo dei parametri di motore, controllo e regolazione (come p0340 = 1), i parametri di un motore Siemens selezionato dall'elenco non vengono sovrascritti.

Se non è impostato un motore dell'elenco (vedere p0300), con p3900 > 0 si resettano ancora i seguenti parametri per ripristinare le condizioni della prima messa in servizio:

per motori asincroni p0320, p0352, p0353, p0604, p0605, p0626 ... p0628.

per motori sincroni p0326, p0327, p0352, p0353, p0391 ... p0393, p0604, p0605.

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

r3925[0...n] Segnalazione di fine, identificazioni / Visual.fine ident.

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: -	**Calcolato:** CALC_MOD_ALL	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: Unsigned32	**Indice dinamico:** DDS, p0180	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: Motore	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
-	-	-

Descrizione: Rappresentazione dei passi di messa in servizio eseguiti.

Campo di bit:

Bit	Nome del segnale	Segnale 1	Segnale 0	FP
00	Parametri motore/parametri di regolazione (p0340 = 1, p3900 > 0)	Sì	No	-
02	Identificazione dati motore eseguita da fermo (p1910 = 1)	Sì	No	-
03	Misura in rotazione eseguita (p1960 = 1, 2)	Sì	No	-
04	Regolazione encoder motore eseguita (p1960 = 1, p1990 = 1)	Sì	No	-
05	Encoder motore regolato manualmente	Sì	No	-
15	Parametri del circuito equivalente del motore modificati	Modificato	Non modificato	-

Nota: I singoli bit vengono impostati soltanto dopo che è stata avviata e conclusa correttamente l'azione corrispondente.
In caso di modifica dei parametri di targa del motore, la segnalazione di fine viene resettata.
Impostando i singoli bit vengono via via resettati tutti i bit più significativi.

r3927[0...n] Identificazione dati del motore, dati motore asincr. determinati / IDmot dati ASM det

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: -	**Calcolato:** CALC_MOD_ALL	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: Unsigned32	**Indice dinamico:** DDS, p0180	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: Identificazione motore	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
-	-	-

Descrizione: Visualizzazione dei dati ricavati dall'identificazione dati del motore da fermo o dalla misura in rotazione e applicati in caso di motore asincrono.

Campo di bit:

Bit	Nome del segnale	Segnale 1	Segnale 0	FP
00	p0350 applicato	Sì	No	-
01	p0354 applicato	Sì	No	-
02	p0356 applicato	Sì	No	-
03	p0358 applicato	Sì	No	-
04	p0360 applicato	Sì	No	-
05	p0320 applicato	Sì	No	-
06	p0410 applicato	Sì	No	-
12	p1715 applicato	Sì	No	-
13	p1717 applicato	Sì	No	-
14	p1590 applicato	Sì	No	-
15	p1592 applicato	Sì	No	-
22	p0341 applicato	Sì	No	-
24	p0348 applicato	Sì	No	-
25	p1752 applicato	Sì	No	-

Dipendenza: Vedi anche: r3925

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

r3928[0...n] Identificazione dati del motore, dati motore sincr. determinati / IDmot dati PEM det

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: -	**Calcolato:** CALC_MOD_ALL	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: Unsigned32	**Indice dinamico:** DDS, p0180	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: Identificazione motore	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: REL	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
-	-	-

Descrizione: Elementi correttamente completati dell'ultima misura in rotazione eseguita.

Campo di bit:

Bit	Nome del segnale	Segnale 1	Segnale 0	FP
00	p0350 applicato	Sì	No	-
02	p0356 applicato	Sì	No	-
06	p0410 applicato	Sì	No	-
07	p0431 applicato	Sì	No	-
08	p1952 applicato	Sì	No	-
09	p1953 applicato	Sì	No	-
12	p1715 applicato	Sì	No	-
13	p1717 applicato	Sì	No	-
18	p0316 applicato	Sì	No	-
19	p0317 applicato	Sì	No	-
20	p0327 applicato	Sì	No	-
21	p0328 applicato	Sì	No	-
22	p0341 applicato	Sì	No	-
23	Parametro curva caratteristica kT applicato	Sì	No	-
24	p0348 applicato	Sì	No	-

Dipendenza: Vedi anche: r3925

r3930[0...4] Parte di potenza, dati caratteristici EEPROM / P.pot dati caratt.

CU_S110-CAN, CU_S110-DP, CU_S110-PN

Modificabile: -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: Unsigned16	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: -	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
-	-	-

Descrizione: Visualizzazione dei dati caratteristici (numero A5E e versioni) della parte di potenza.
[0]: numero A5E xxxx (A5Exxxxyyyy)
[1]: numero A5E yyyy (A5Exxxxyyyy)
[2]: versione file (Logistic)
[3]: versione file (Fixed Data)
[4]: versione file (Calib Data)

p3950 Parametri service / Par Service

CU_S110-CAN, CU_S110-DP, CU_S110-PN

Modificabile: C1, U, T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: Unsigned16	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: -	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
-	-	-

Descrizione: Solo per il personale di assistenza.

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

r3974 Apparecchio di azionamento, parola di stato / App. azionam. ZSW

CU_S110-CAN, CU_S110-DP, CU_S110-PN

Modificabile: -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 1
Tipo di dati: Unsigned32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: -	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
-	-	-

Descrizione: Visualizzazione della parola di stato per l'apparecchio di azionamento.

Campo di bit:

Bit	Nome del segnale	Segnale 1	Segnale 0	FP
00	Reset software attivo	Sì	No	-
01	Scrittura parametri bloccata perché è attivo salvataggio param.	Sì	No	-
02	Scrittura parametri bloccata perché è attiva una macro	Sì	No	-

r3977 Contatore BICO topologia / Contat. BICO topol

CU_S110-CAN, CU_S110-DP, CU_S110-PN

Modificabile: -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 4
Tipo di dati: Unsigned32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: Comandi	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
-	-	-

Descrizione: Visualizzazione delle interconnessioni BICO che sono state parametrizzate nell'intera topologia.
Il contatore viene aumentato di uno ad ogni interconnessione BICO modificata.

Dipendenza: Vedi anche: r3978

r3978 Cont. BICO app. / Cont. BICO app.

CU_S110-CAN, CU_S110-DP, CU_S110-PN

Modificabile: -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 4
Tipo di dati: Unsigned32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: Comandi	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
-	-	-

Descrizione: Indicazione dello stato del contatore per le interconnessioni BICO modificate di questo apparecchio.
Il contatore viene aumentato di uno ad ogni interconnessione BICO modificata.

p3981 Tacitazione anomalie oggetto azionamento / DO tacit.anomalie

Tutti gli oggetti

Modificabile: U, T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 2
Tipo di dati: Unsigned8	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 8060
Gruppo Par.: Messaggi	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
0	1	0

Descrizione: Impostazione per tacitare tutte le anomalie presenti di un oggetto di azionamento.

Nota: Per la tacitazione è necessario modificare il parametro da 0 a 1.
Dopo la tacitazione il parametro viene reimpostato automaticamente su 0.

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

p3985 Priorità di comando, selezione modalità / Sel. modo PcCtrl

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: U, T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: Integer16	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: Valori di riferimento	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
0	1	0

Descrizione: Impostazione della modalità per cambiare la priorità di comando/LOCAL Mode.

Valore:
0: Cambia priorità di comando per STW1.0 = 0
1: Cambia priorità di comando durante il funzionamento

Pericolo: Cambiando la priorità di comando durante il funzionamento, l'azionamento può presentare un comportamento indesiderato, ad esempio accelerare a un altro valore di riferimento.

r3986 Numero di parametri / Num. di parametri

CU_S110-CAN, CU_S110-DP, CU_S110-PN

Modificabile: -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: Unsigned16	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: -	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
-	-	-

Descrizione: Visualizzazione del numero dei parametri per questo apparecchio di azionamento.
Il numero è costituito dai parametri specifici dell'apparecchio e dell'azionamento.

Dipendenza: Vedi anche: r0980, r0981, r0989

r3988[0...1] Stato avviamento / Stato avviam.

CU_S110-CAN, CU_S110-DP, CU_S110-PN

Modificabile: -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: Integer16	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: -	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
0	10800	-

Descrizione: Indice 0:
Visualizzazione dello stato di avviamento.
Indice 1:
Visualizzazione dello stato di avviamento parziale

Valore:
0: Non attivo
1: Errore fatale
10: Errore
20: Ripristinare tutti i parametri
30: Oggetto di azionamento modificato
40: Download tramite software di messa in servizio
50: Download di parametri tramite software di messa in servizio
90: Resetta Control Unit e cancella oggetti azionamento
100: Avvio inizializzazione
110: Crea istanza Control Unit Basis
150: Attesa fino a rilevamento topologia attuale
160: Analizza topologia
170: Crea istanza Control Unit Rest
180: Inizializzazione informazioni configurazione YDB
200: Prima messa in servizio
210: Crea pacchetti di azionamento
250: Attesa fino a conferma topologia
325: Attesa immissione tipo azionamento

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

350: Determina tipo di azionamento
360: Scrittura dei parametri dipendenti dalla topologia
370: Attesa fino a impostazione p0009 = 0
380: Verifica topologia
550: Richiamo funzioni di conversione per parametri
625: Attesa avviamento aciclico DRIVE-CLiQ
650: Avvio funzionamento ciclico
660: Analizza stato MIS azionamento
670: Update automatico firmware componenti DRIVE-CLiQ
680: Attesa slave CU-LINK
690: Attesa avviamento aciclico DRIVE-CLiQ
700: Salva parametri
725: Attesa fino a DRIVE-CLiQ ciclico
740: Verifica dell'operatività
745: Avvio degli intervalli di tempo
750: Abilitazione interrupt
800: Inizializzazione terminata
10050: Attesa di sincronizzazione
10100: Attesa slave CU-LINK
10150: Attesa fino a rilevamento topologia attuale
10200: Analisi dello stato dei componenti
10250: Richiamo funzioni di conversione per parametri
10300: Preparazione funzionamento ciclico
10350: Update automatico firmware componenti DRIVE-CLiQ
10400: Attesa caratteristiche slave
10450: Verifica stato CX/NX
10500: Attesa fino a DRIVE-CLiQ ciclico
10550: Esecuzione avvio a caldo
10600: Valutazione stato dell'encoder
10800: Avviamento parziale terminato

Indice: [0] = Sistema
[1] = Avviamento parz.

r3998[0...n] Prima messa in servizio dell'azionamento / Prima MIS azion

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: Unsigned16	**Indice dinamico:** DDS, p0180	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: -	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
0	65535	-

Descrizione: Indica se deve essere ancora eseguita la prima messa in servizio dell'azionamento.
0 = Sì
2 = No

r4640[0...95] Diagnostica encoder macchina a stati / Diagn enc macc.st

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 4
Tipo di dati: Unsigned32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: Encoder	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
-	-	-

Descrizione: Visualizzazione della diagnostica encoder per l'interfaccia PROFIdrive.

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

p4650 Numero di componente encoder funzionalità residua / N.com enc_funzres

CU_S110-CAN, CU_S110-DP, CU_S110-PN

Modificabile: U, T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: Unsigned16	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: Indicazioni, segnali	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
0	399	0

Descrizione: Impostazione del numero di componente (p0141) dell'encoder di cui deve essere visualizzata la funzionalità residua (in r4651).

Dipendenza: Vedi anche: r4651

r4651[0...3] Funzionalità residua encoder / Funz_res enc.

CU_S110-CAN, CU_S110-DP, CU_S110-PN

Modificabile: -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: Indicazioni, segnali	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
- [%]	- [%]	- [%]

Descrizione: Visualizzazione della funzionalità residua dell'encoder selezionato tramite p4650.

0 ... 25 %:

il limite della funzione è stato raggiunto. Si consiglia di rivolgersi al Service.

26 ... 100 %:

l'encoder lavora nell'intervallo specificato.

Indice:
[0] = Incrementale
[1] = Riservato
[2] = Traccia assoluta
[3] = Collegam. codice

Dipendenza: Vedi anche: p4650

Nota: Il valore 999 significa:

- Il componente indicato in p4650 non è collegato.
- La visualizzazione della funzionalità residua non è supportata dall'encoder.

p4660[0...2] Sensor Module, larghezza di banda filtro / SM largh.b.filtr

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: C2(4)	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: Encoder	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
0.00 [kHz]	20000.00 [kHz]	0.00 [kHz]

Descrizione: Impostazione della larghezza di banda filtro per il Sensor Module SMx10 (resolver) e SMx20 (sin/cos).

Il valore impostato sul Sensor Module viene visualizzato in r4661.

Attualmente l'hardware del Sensor Module supporta solo i seguenti valori:

- 0: viene utilizzata la preimpostazione del Sensor Module.
- 50 kHz
- 170 kHz
- 500 kHz
- Illimitato: è attiva solo la larghezza di banda degli amplificatori di operazione.

Indice:
[0] = Encoder 1
[1] = Encoder 2
[2] = Riservato

Dipendenza: Vedi anche: r4661

Nota: In caso di encoder non disponibile viene visualizzato il valore zero.

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

r4661[0...2] Sensor Module, visualizzazione larghezza di banda filtro / SM vis.larg.b.filt

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: Encoder	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
- [kHz]	- [kHz]	- [kHz]

Descrizione: Visualizzazione della larghezza di banda filtro attiva per il Sensor Module SMx10 (resolver) e SMx20 (sin/cos).
La larghezza di banda del filtro viene impostata tramite p4660.

Indice:
[0] = Encoder 1
[1] = Encoder 2
[2] = Riservato

Dipendenza: Vedi anche: p4660

Nota: In caso di encoder non disponibile viene visualizzato il valore zero.

p4662[0...n] Encoder, tipo di curva caratteristica / Enc tipo curva car

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: C2(4)	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 4
Tipo di dati: Integer16	**Indice dinamico:** EDS, p0140	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: Encoder	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
0	1	0

Descrizione: Impostazione del tipo di curva caratteristica.
Per i sensori di tipo non lineare, il rapporto tra la tensione del segnale e la posizione può essere espresso con un polinomio di terzo grado.

Valore:
0: Curva caratteristica non attiva
1: Curva caratteristica, polinomio di terzo grado

Dipendenza: Vedi anche: p4663, p4664, p4665, p4666

Nota: Valore = 1:
un polinomio di terzo grado è definito nel seguente modo:
F(x) = K3 * x^3 + K2 * x^2 + K1 * x + K0
I coefficienti K0 ... K3 devono essere definiti e immessi in p4663 ... p4666.
Il campo del sensore riprodotto su x = -0.5 ... +0.5.

p4663[0...n] Encoder, curva caratteristica K0 / Enc caratt.K0

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: U, T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 4
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** EDS, p0140	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: -	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
-	-	-

Descrizione: Impostazione del coefficiente K0 per il calcolo della curva caratteristica (p4662).

Dipendenza: Vedi anche: p4662, p4664, p4665, p4666

p4664[0...n] Encoder, curva caratteristica K1 / Enc caratt.K1

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: U, T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 4
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** EDS, p0140	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: -	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
-	-	-

Descrizione: Impostazione del coefficiente K1 per il calcolo della curva caratteristica (p4662).

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

Dipendenza: Vedi anche: p4662, p4663, p4665, p4666

p4665[0...n] Encoder, curva caratteristica K2 / Enc caratt.K2

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: U, T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 4
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** EDS, p0140	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: -	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
-	-	-

Descrizione: Impostazione del coefficiente K2 per il calcolo della curva caratteristica (p4662).

Dipendenza: Vedi anche: p4662, p4663, p4664, p4666

p4666[0...n] Encoder, curva caratteristica K3 / Enc caratt.K3

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: U, T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 4
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** EDS, p0140	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: -	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
-	-	-

Descrizione: Impostazione del coefficiente K3 per il calcolo della curva caratteristica (p4662).

Dipendenza: Vedi anche: p4662, p4663, p4664, p4665

p4670[0...n] Configurazione sensore analogico / Conf. sens_an

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: U, T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 4
Tipo di dati: Unsigned32	**Indice dinamico:** EDS, p0140	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: -	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
-	-	0000 0000 0000 0000 bin

Descrizione: Impostazione della configurazione di valutazione per il sensore analogico.

Campo di bit:

Bit	Nome del segnale	Segnale 1	Segnale 0	FP
06	Impostazione velocità a 0	Sì	No	-
08	Campo val. pos.	0.0 / 1.0 increm	-0.5 / +0.5 increm	-
09	Messaggi anomalia/avviso	Avviso	Anomalia	-
10	Canale B attivo	Sì	No	-
11	Canale A attivo	Sì	No	-
13	Angolo di commutazione costante	Sì	No	-

Attenzione: Per bit 06:

Per il bit impostato, il valore attuale di velocità (r0061) viene definito a 0.

Per bit 13:

Per il bit impostato, l'angolo di commutazione viene definito sull'offset dell'angolo di commutazione (p0431).

Nota: Per bit 09:

Per bit = 0 viene emessa un'anomalia in caso di valore attuale non valido per il relativo canale.

Per bit = 1 viene emesso un avviso in caso di valore attuale non valido per il relativo canale.

Per bit 10, 11:

Se entrambi i canali sono attivati, il valore attuale viene formato dalla media dei due canali. In caso di guasto di un canale (valore attuale non valido), questo viene escluso dalla formazione della media.

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

p4671[0...n] Ingresso sensore analogico / Ingr. sens_an

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: C2(4)	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 4
Tipo di dati: Integer16	**Indice dinamico:** EDS, p0140	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: Encoder	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
0	3	0

Descrizione: Impostazione del circuito di ingresso per il sensore analogico.

Valore:
0: Differenziale
1: Riferito alla massa A, B
2: Riferito alla massa A*, B*
3: Riferito alla massa A, B sensibile

Nota: p4671 = 0:
i due segnali di una pista vengono valutati in modo differenziale.
p4671 = 1:
viene valutato soltanto il segnale non invertito di una pista.
p4671 = 2:
viene valutato soltanto il segnale invertito di una pista.
p4671 = 3:
viene valutato in alta risoluzione soltanto il segnale non invertito di una pista.

p4672[0...n] Sensore analogico canale A, tensione a valore attuale zero / Sens_an A, V a 0

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: U, T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 4
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** EDS, p0140	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: -	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
-10.0000 [V]	10.0000 [V]	0.0000 [V]

Descrizione: Impostazione della tensione al valore attuale zero del sensore analogico collegato.
Con questa tensione il canale A fornisce il valore attuale zero.

p4673[0...n] Sensore analogico canale A, tensione per periodo dell'encoder / Sens_an A, V/per

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: U, T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 4
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** EDS, p0140	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: -	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
-10.0000 [V]	10.0000 [V]	6.0000 [V]

Descrizione: Impostazione del campo di tensione di uscita da rappresentare del sensore analogico collegato.
Il campo di tensione viene determinato dai seguenti parametri:
- p4672 (tensione a valore attuale 0)
- p4673 (tensione per periodo encoder)

Nota: Il valore attuale minimo rappresentabile si ottiene come segue: p4672 - p4673/2
Il valore attuale massimo rappresentabile si ottiene come segue: p4672 + p4673/2

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

p4674[0...n] Sensore analogico canale B, tensione a valore attuale zero / Sens_an B, V a 0

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: U, T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 4
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** EDS, p0140	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: -	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
-10.0000 [V]	10.0000 [V]	0.0000 [V]

Descrizione: Impostazione della tensione al valore attuale zero del sensore analogico collegato.
Con questa tensione il canale B fornisce il valore attuale zero.

p4675[0...n] Sensore analogico canale B, tensione per periodo dell'encoder / Sens_an B, V/per

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: U, T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 4
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** EDS, p0140	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: -	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
-10.0000 [V]	10.0000 [V]	6.0000 [V]

Descrizione: Impostazione del campo di tensione di uscita da rappresentare del sensore analogico collegato.
Il campo di tensione viene determinato dai seguenti parametri:
- p4674 (tensione a valore attuale 0)
- p4675 (tensione per periodo encoder)

Nota: Il valore attuale minimo rappresentabile si ottiene come segue: p4674 - p4675/2
Il valore attuale massimo rappresentabile si ottiene come segue: p4674 + p4675/2

p4676[0...n] Sensore analogico, soglia limite di intervallo / Soglia_lim sens_an

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: U, T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 4
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** EDS, p0140	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: -	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
0.0 [%]	100.0 [%]	100.0 [%]

Descrizione: Impostazione della soglia per la sorveglianza del valore limite del valore attuale per il sensore analogico.
Se il valore attuale di un canale supera questa soglia, viene emessa una relativa segnalazione di anomalia/avviso (p4670.9).

Dipendenza: Vedi anche: p4673, p4675

p4677[0...n] Configurazione sensore analogico LVDT / Conf. sens_an LVDT

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: C2(4)	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 4
Tipo di dati: Unsigned32	**Indice dinamico:** EDS, p0140	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: Encoder	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
-	-	0000 bin

Descrizione: Impostazione della configurazione della modalità LVDT per il sensore analogico.

Campo di bit:

Bit	Nome del segnale	Segnale 1	Segnale 0	FP
00	LVDT ON	Sì	No	-
01	Eccitazione traccia B	Sì	No	-
02	Ampiezza valore fisso	Sì	No	-
03	Ampiezza valore fisso e fase	Sì	No	-

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

p4678[0...n] Sensore analogico LVDT, rapporto di trasmissione / Sen.an.rap tr LVDT

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: C2(4)	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 4
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** EDS, p0140	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: Encoder	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
0.00 [%]	200.00 [%]	50.00 [%]

Descrizione: Impostazione del rapporto di trasmissione del sensore LVDT.

p4679[0...n] Sensore analogico LVDT, fase / Sens_an LVDT fase

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: C2(4), T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 4
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** EDS, p0140	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: Encoder	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
-360.00 [°]	360.00 [°]	0.00 [°]

Descrizione: Impostazione della fase per il sensore LVDT.

p4680[0...n] Tolleranza ammessa sorveglianza tacca di zero / Toll.amm. sorv TZ

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: C2(4)	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: Unsigned32	**Indice dinamico:** EDS, p0140	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: Encoder	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
0	1000	4

Descrizione: Impostazione della tolleranza ammessa in incrementi per la distanza dalla tacca di zero nella sorveglianza della tacca di zero.

Provoca l'emissione dell'anomalia F3x100.

Dipendenza: Vedi anche: p0430

Vedi anche: F31100

Nota: Il parametro viene attivato tramite p0430.21 = 1 (tolleranza della tacca di zero).

p4681[0...n] Sorveglianza tacca zero, finestra tolleranza, limite 1 positivo / Sorv.TZ tol.lim.1+

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: C2(4)	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: Unsigned32	**Indice dinamico:** EDS, p0140	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: Encoder	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
0	1000	2

Descrizione: Impostazione della finestra di tolleranza positiva in incrementi per il limite 1 nella sorveglianza della tacca di zero.

Se lo scostamento è inferiore a questo limite, avviene una correzione del numero di impulsi. In caso contrario viene emessa l'anomalia F3x131.

Se l'anomalia F3x131 viene riparametrizzata in avviso (A) o nessuna segnalazione (N), le tacche dell'encoder non corrette vengono applicate nell'accumulatore (p4688). L'accumulatore può quindi essere disattivato tramite p0437.7.

Dipendenza: Vedi anche: p0437, p4688

Vedi anche: F31131

Nota: La sorveglianza viene attivata con p0437.2 = 1 (correzione valore attuale di posizione).

Il limite positivo descrive gli impulsi aggiunti da EMC.

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

p4682[0...n] Sorveglianza tacca zero, finestra tolleranza, limite 1 negativo / Sorv.TZ tol.lim.1-

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: C2(4)	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: Integer32	**Indice dinamico:** EDS, p0140	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: Encoder	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
-1001	0	-1001

Descrizione: Impostazione della finestra di tolleranza negativa in incrementi per il limite 1 nella sorveglianza della tacca di zero.

Se lo scostamento è inferiore a questo limite, avviene una correzione del numero di impulsi. In caso contrario viene emessa l'anomalia F3x131.

Se l'anomalia F3x131 viene riparametrizzata in avviso (A) o nessuna segnalazione (N), le tacche dell'encoder non corrette vengono applicate nell'accumulatore (p4688). L'accumulatore può quindi essere disattivato tramite p0437.7.

Dipendenza: Vedi anche: p0437, p4681, p4688

Vedi anche: F31131

Nota: La sorveglianza viene attivata con p0437.2 = 1 (correzione valore attuale di posizione).

Con valore impostato = -1001 diventa attivo il valore negato di p4681.

Il limite negativo descrive gli impulsi andati perduti nell'encoder a impulsi a causa di una lastra di vetro coperta.

p4683[0...n] Sorveglianza tacca zero, finestra toller. soglia avviso positiva / TZ tol sog A pos

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: C2(4)	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: Unsigned32	**Indice dinamico:** EDS, p0140	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: Encoder	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
0	100000	0

Descrizione: Impostazione della finestra di tolleranza positiva in incrementi per il limite 2 nella sorveglianza della tacca di zero.

Se lo scostamento della tacca di zero è maggiore della tolleranza impostata in p4681 e p4682 e l'anomalia F3x131 viene riparametrizzata in avviso (A) o nessuna segnalazione (N), l'accumulatore p4688 viene confrontato con questo parametro ed eventualmente viene emesso l'avviso A3x422 per 5 secondi.

Dipendenza: Vedi anche: p0437, p4681, p4682, p4688

Vedi anche: F31131, A31422

Nota: La sorveglianza viene della tacca di zero viene attivata con p0437.2 = 1 (correzione valore attuale di posizione).

p4684[0...n] Sorveglianza tacca zero, finestra toller. soglia avviso negativa / TZ tol sog A neg

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: C2(4)	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: Integer32	**Indice dinamico:** EDS, p0140	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: Encoder	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
-100001	0	-100001

Descrizione: Impostazione della finestra di tolleranza negativa in incrementi per il limite 2 nella sorveglianza della tacca di zero.

Se lo scostamento della tacca di zero è maggiore della tolleranza impostata in p4681 e p4682 e l'anomalia F3x131 viene riparametrizzata in avviso (A) o nessuna segnalazione (N), l'accumulatore p4688 viene confrontato con questo parametro ed eventualmente viene emesso l'avviso A3x422 per 5 secondi.

Dipendenza: Vedi anche: p0437, p4683, p4688

Vedi anche: F31131, A31422

Nota: La sorveglianza viene della tacca di zero viene attivata con p0437.2 = 1 (correzione valore attuale di posizione).

Con valore impostato = -100001 diventa attivo il valore negato di p4683.

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

p4685[0...n] Valore attuale numero di giri, formazione della media / Media n_att

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: C2(4)	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: Unsigned32	**Indice dinamico:** EDS, p0140	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: Encoder	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
0	20	0

Descrizione: Impostazione del numero di clock del regolatore di corrente per la formazione della media del valore attuale del numero di giri.

Nota: Valore = 0, 1: Non avviene alcuna formazione della media.
Valori maggiori significano anche maggiori tempi morti per il valore attuale del numero di giri.

p4686[0...n] Lunghezza minima tacca zero / Lunghezza min. TZ

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: C2(4)	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: Unsigned32	**Indice dinamico:** EDS, p0140	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: Encoder	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
0	10	1

Descrizione: Impostazione della lunghezza minima per la tacca di zero.

Dipendenza: Vedi anche: p0425, p0437

Nota: Il valore della lunghezza minima della tacca di zero deve essere impostato minore di p0425.
Il parametro viene attivato tramite p0437.1 = 1 (riconoscimento del fronte tacca di zero).

p4688[0...2] CO: Sorveglianza tacca zero, numero impulsi differenziali / N. imp. diff. TZ

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: Integer32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: -	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
-2147483648	2147483647	0

Descrizione: Visualizzazione del numero di impulsi differenziali accumulati nella sorveglianza della tacca di zero.
Se l'anomalia F3x131 viene riparametrizzata in avviso (A) o nessuna segnalazione (N), le tacche dell'encoder non corrette vengono applicate nell'accumulatore (p4688).

Indice: [0] = Encoder 1
[1] = Encoder 2
[2] = Riservato

Dipendenza: Vedi anche: p4681, p4682, p4683, p4684

Nota: A questo punto la visualizzazione può essere azzerata.

r4689[0...2] CO: Diagnostica encoder rettangolare / Diagn. enc. rett.

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 4
Tipo di dati: Unsigned32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: Encoder	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
-	-	-

Descrizione: Visualizzazione dello stato dell'encoder secondo PROFIdrive con un encoder rettangolare.

Indice: [0] = Encoder 1
[1] = Encoder 2
[2] = Riservato

Dipendenza: Vedi anche: A31422

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

Nota: Dopo l'emissione dell'avviso A3x422, questo parametro viene impostato a 100 ms.

p4690 Caso di sostituzione di SMI, numero di componente / N. comp. SMI

CU_S110-CAN, CU_S110-DP, CU_S110-PN

Modificabile: T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 1
Tipo di dati: Unsigned16	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: Indicazioni, segnali	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
0	399	0

Descrizione: Impostazione del numero di componente per SMI/DQI, per cui i dati del motore e/o dell'encoder devono essere salvati, eliminati o copiati.

Dipendenza: Vedi anche: p4691, p4692, p4693

Nota: DQI: DRIVE-CLiQ Sensor Integrated
SMI: SINAMICS Sensor Module Integrated

p4691 Caso di sostituzione di SMI, memorizza/copia dati / Mem/copia dati SMI

CU_S110-CAN, CU_S110-DP, CU_S110-PN

Modificabile: T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 1
Tipo di dati: Integer16	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: Indicazioni, segnali	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
0	38	0

Descrizione: Impostazione per la memorizzazione/copia dei dati per il Sensor Module Integrated (SMI) indicato in p4690.
Procedura:
p4690 = Impostazione del numero di componente
p4691 = 1, 2, 3, 30 Impostazione del procedimento desiderato (memorizzazione/copia/eliminazione)
p4691 = 9, 10, 36 Automatico dopo la conclusione corretta dell'operazione
p4691 = 11... 22, 37, 38 --> Valori di errore se non è stato possibile portare a termine l'operazione

Valore:
0: Inattivo
1: Memorizzazione dati SMI
2: Copia dati SMI
3: Copia di dati SMI dalla scheda di memoria
9: Dati SMI copiati e POWER ON necessario per componente
10: Backup dati SMI eseguito
11: Backup dati SMI per componenti selezionati non trovato
12: Componente selezionato non presente o inserito
13: Scheda di memoria per backup non sufficiente
14: Formato dei dati salvati incompatibile
15: Errore di trasmissione nella copia dei dati
16: Errore di trasmissione nel backup dei dati
17: Backup dati non adatto al tipo di encoder/motore parametrizzato
18: Directory del backup di dati non consentita
19: Il componente contiene già dati
20: Il componente non contiene dati
21: Il componente non è un SMI o DQI
22: Impossibile leggere i dati SMI per il componente
30: Eliminazione dati SMI
35: Conferma eliminazione dati SMI necessaria
36: Dati SMI eliminati e POWER ON necessario per componente
37: Livello di accesso per eliminazione non sufficiente
38: Eliminazione dati SMI non consentita per componente

Dipendenza: Vedi anche: p4690, p4692, p4693

Attenzione: Dopo la conclusione corretta dell'eliminazione o della copia di dati SMI, è necessario un POWER ON del componente.

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

Nota: SMI: SINAMICS Sensor Module Integrated
Encoder DLQ: encoder DRIVE-CLiQ
Rimedio per errore = 11:
- Memorizzare i dati dell'SMI originario sulla scheda di memoria.
- Utilizzare SMI con la versione hardware adatta.
Rimedio per errore = 12:
- Impostare il numero di componente corretto oppure inserire il componente.
Rimedio per errore = 15:
- Controllare il cablaggio DRIVE-CLiQ per il componente.
Rimedio per errore = 16:
- Controllare il cablaggio DRIVE-CLiQ per il componente.
Rimedio per errore = 17:
- Memorizzare i dati dell'SMI originario sulla scheda di memoria.
Rimedio per errore = 18:
- Impostare il parametro p4693 al valore adatto.
Rimedio per errore = 19:
- Eseguire una cancellazione dell'SMI oppure utilizzare un SMI vergine.
Rimedio per errore = 20:
- Utilizzare un SMI vergine.
Rimedio per errore = 21:
- Impostare il numero di componente corretto (p4690).
Rimedio per valore di errore = 22:
- Impossibile leggere i dati per il componente.
Rimedio per errore = 35:
- Reimpostare il parametro p4691 a 30.
Rimedio per errore = 37:
- Impostare il livello di accesso Esperti o superiore.
Rimedio per errore = 38:
- Impostare il numero di componente corretto (p4690 >= 200).

p4692 Caso di sostituzione SMI, backup dati di tutti gli SMI / Memorizz. dati SMI

CU_S110-CAN, CU_S110-DP, CU_S110-PN

Modificabile: T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 1
Tipo di dati: Integer16	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: Indicazioni, segnali	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
0	29	0

Descrizione: Impostazione per il backup dati di tutti gli SMI e i DQI presenti nella topologia di riferimento.

Valore:
0: Inattivo
1: Salvataggio dei dati di tutti gli SMI e i DQI
10: Backup di tutti i dati riuscito
13: Scheda di memoria per backup non sufficiente
16: Errore di trasmissione nel backup dei dati
20: Il componente non contiene dati
29: Backup non per tutti i componenti della topologia di riferim.

Nota: SMI: SINAMICS Sensor Module Integrated
p4692 = 10: automatico dopo la conclusione corretta del backup.
p4692 = 13 ,16, 20, 29: valori di errore se non è stato possibile portare a termine l'operazione con successo.
Se il backup dei dati viene interrotto (ad es. in caso di mancanza della tensione di alimentazione), è necessario ripetere il processo.
Rimedio per errore = 13:
- Utilizzare una scheda di memoria con uno spazio di memoria maggiore.
Rimedio per errore = 16:
- Controllare il cablaggio DRIVE-CLiQ.

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

Rimedio per errore = 20:
- Utilizzare un SMI vergine.
Rimedio per errore = 29:
- Verificare e rettificare la topologia di riferimento e la tipologia attuale in rapporto a SMI.
- Ripetere il backup.

p4693[0...1] Caso di sostituzione SMI, directory/percorso backup dati / SMI dir/perc back

CU_S110-CAN, CU_S110-DP, CU_S110-PN

Modificabile: T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: Unsigned16	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: Indicazioni, segnali	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
0	399	0

Descrizione: Impostazione della directory e del percorso per la copia e il backup dei dati.
Esempio:
L'SMI ha il numero di componente 5 e i dati SMI (dati motore/encoder) devono essere salvati nella sottodirectory C205.
--> p4690 = 5, p4693[0] = 205, p4691 = 1

Indice: [0] = Selezione sottodirectory
[1] = Percorso

Dipendenza: Vedi anche: p4691, r4694

Attenzione: Per p4693[0] diverso da 0 e p4693[0] diverso da p4690 vale quanto segue:
- Come selezione per la sottodirectory, per il salvataggio è ammesso solo un numero >= 200.
- Una selezione di sottodirectory per la copia è ammessa solo per un SMI/DQI con numero di componente >= 200 (numero provvisorio di componente) (p4690 >= 200).

Nota: SMI: SINAMICS Sensor Module Integrated
Per l'indice 0:
Con questo indice viene selezionata la sottodirectory per il backup e la copia dei dati e in caso di accesso a r4694 viene visualizzato il codice di ordinazione (MLFB) del motore del relativo backup di dati.
Per l'indice 1:
Con questo indice viene impostata la posizione della sottodirectory per la copia dei dati e la visualizzazione del codice di ordinazione (MLFB) del motore.
0: memoria non volatile dell'apparecchio
1: Scheda di memoria (opzionale)

r4694[0...19] Caso di sostituzione SMI, numero ordinazione motore backup dati / SMI MLFB backup

CU_S110-CAN, CU_S110-DP, CU_S110-PN

Modificabile: -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: Unsigned8	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: Indicazioni, segnali	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
-	-	-

Descrizione: Visualizzazione del numero di ordinazione (MLFB) del motore del backup di dati selezionato tramite p4693.

Dipendenza: Vedi anche: p4691, p4692

Cautela: Se nella sottodirectory selezionata sono presenti più set di dati, in r4694[0...19] viene visualizzato "More Datasets".
Se nella sottodirectory selezionata non sono presenti dati SMI (dati motore/encoder) o se la directory non esiste, vale quanto segue:
- Viene visualizzato il numero della successiva sottodirectory trovata.
- Non viene verificato se in questa directory sono presenti dati SMI validi.
- Se non vengono trovate altre sottodirectory, in r4694[0...19] non viene visualizzato alcun dato.

Nota: SMI: SINAMICS Sensor Module Integrated

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

p4700[0...1] Trace, controllo / Trace, controllo

CU_S110-CAN, CU_S110-DP, CU_S110-PN

Modificabile: U, T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: Integer16	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: Trace e generatore di funzioni	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 0
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
0	1	0

Descrizione: Impostazione per il controllo della funzione Trace.

Valore:
0: Stop Trace
1: Avvio Trace

Indice:
[0] = Trace 0
[1] = Trace 1

p4701 Comando funzione di misura / Funz.mis.contr

CU_S110-CAN, CU_S110-DP, CU_S110-PN

Modificabile: U, T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: Integer16	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: Trace e generatore di funzioni	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 0
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
0	3	0

Descrizione: Impostazione per il controllo della funzione di misura.

Valore:
0: Stop funzione di misura
1: Avvio funzione di misura
2: Funzione di misura, verifica parametrizzazione
3: Avvio della funzione di misura senza abilitazioni

r4705[0...1] Trace, stato / Trace, stato

CU_S110-CAN, CU_S110-DP, CU_S110-PN

Modificabile: -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: Integer16	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: Trace e generatore di funzioni	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 0
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
0	4	-

Descrizione: Visualizzazione dello stato attuale di Trace.

Valore:
0: Trace inattivo
1: Trace registra presamples
2: Trace attende evento di trigger
3: Trace registra
4: Registrazione terminata

Indice:
[0] = Trace 0
[1] = Trace 1

r4706 Stato funzione di misura / Funz.mis. stato

CU_S110-CAN, CU_S110-DP, CU_S110-PN

Modificabile: -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: Integer16	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: Trace e generatore di funzioni	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 0
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
0	5	-

Descrizione: Visualizzazione dello stato attuale della funzione di misura.

Valore:
0: Funzione di misura inattiva
1: Funzione di misura, parametrizzazione controllata
2: Funzione di misura in attesa di tempo di assestamento
3: Registrazione con funzione di misura

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

4: Funzione di misura, registrazione terminata con errore
5: Funzione di misura, registrazione terminata correttamente

p4707 Configurazione della funzione di misura / Conf. funz.misura

CU_S110-CAN, CU_S110-DP, CU_S110-PN

Modificabile: U, T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 4
Tipo di dati: Integer16	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: -	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
0	1	0

Descrizione: Impostazione per la configurazione della funzione di misura.

Valore:
0: Standard
1: Funz. misura lib.

Nota: Il parametro non può essere modificato con la funzione di misura avviata (r4706 = 2, 3).

Valore = 0:

Viene utilizzato il punto di collegamento del sistema selezionato per l'alimentazione del segnale del generatore di funzioni.

Valore = 1:

non viene utilizzato alcun punto di collegamento del sistema.

Se si utilizza la funzione di misura nel software di messa in servizio STARTER vale:

Una modifica del valore diventa attiva solo dopo aver chiuso e riaperto la maschera Funzione di misura.

Valore = 0:

Deve essere impostata la priorità di comando.

Sono presenti due segnali preimpostati in modo fisso e due segnali selezionabili liberamente per la registrazione.

Valore = 1:

Non è necessario impostare la priorità di comando.

Sono presenti quattro segnali selezionabili liberamente per la registrazione.

r4708[0...1] Trace, spazio di memoria necessario / Trace mem necess.

CU_S110-CAN, CU_S110-DP, CU_S110-PN

Modificabile: -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: Unsigned32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: Trace e generatore di funzioni	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 0
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
-	-	-

Descrizione: Visualizzazione dello spazio di memoria necessario per la parametrizzazione attuale in byte.

Indice:
[0] = Trace 0
[1] = Trace 1

Dipendenza: Vedi anche: r4799

r4709[0...1] Trace, spazio di memoria necessario per funzioni di misura / Trace mem necess.

CU_S110-CAN, CU_S110-DP, CU_S110-PN

Modificabile: -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: Unsigned32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: Trace e generatore di funzioni	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 0
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
-	-	-

Descrizione: Visualizzazione dello spazio di memoria necessario per la parametrizzazione attuale in byte quando Trace viene usato per le funzioni di misura.

Indice:
[0] = Trace 0
[1] = Trace 1

Dipendenza: Vedi anche: r4799

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

p4710[0...1] Trace, condizione di trigger / Trace,azion. trig

CU_S110-CAN, CU_S110-DP, CU_S110-PN

Modificabile: U, T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: Integer16	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: Trace e generatore di funzioni	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 0
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
1	7	2

Descrizione: Impostazione della condizione di trigger per Trace.

Valore:
1: Avvio registrazione immediato
2: Fronte positivo
3: Fronte negativo
4: Ingresso in banda di isteresi
5: Uscita da banda di isteresi
6: Trigger su maschera di bit
7: Avvio con generatore di funzioni

Indice:
[0] = Trace 0
[1] = Trace 1

p4711[0...5] Trace, segnale di trigger / Trace Trig_signal

CU_S110-CAN, CU_S110-DP, CU_S110-PN

Modificabile: U, T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: Unsigned32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: Trace e generatore di funzioni	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 0
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
-	-	0

Descrizione: Selezione del segnale di trigger per Trace.

Indice:
[0] = Parametro Trace 0 in formato BICO
[1] = Parametro Trace 1 in formato BICO
[2] = PINx Trace 0 con Id DO e Id schema
[3] = PINx Trace 0 con Id blocco e Id PIN
[4] = PINy Trace 1 con Id DO e Id schema
[5] = PINy Trace 1 con Id blocco e Id PIN

Dipendenza: Ha effetto solo con p4710 diverso da 1.

Nota: La registrazione dei PIN può essere eseguita in modo adeguato solo mediante il software di messa in servizio.
L'indice 0(1) può essere descritto uguale a zero solo per gli indici 2(4) e 3(5) e viceversa.
Per l'indice 0 ... 1:
qui viene immesso il segnale di trigger per Trace 0 o 1 come parametro in formato BICO.
Nel caso di Trace con indirizzo fisico (p4789) viene qui impostato il tipo di dati del segnale di trigger.
Per l'indice 2 ... 3:
qui viene immesso il PIN di trigger per Trace 0.
Per l'indice 2 bit 31 ... 16: numero dell'oggetto di azionamento (Drive Object, DO), bit 15 ... 0: numero dello schema
Per l'indice 3 bit 31 ... 16: numero del blocco, bit 15 ... 0: numero del PIN
Per l'indice 4 ... 5:
qui viene immesso il PIN di trigger per Trace 1.
Per l'indice 4 bit 31 ... 16: numero dell'oggetto di azionamento (Drive Object, DO), bit 15 ... 0: numero dello schema
Per l'indice 5 bit 31 ... 16: numero del blocco, bit 15 ... 0: numero del PIN

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

p4712[0...1] Trace, soglia di trigger / Trace soglia_trig

CU_S110-CAN, CU_S110-DP, CU_S110-PN	**Modificabile:** U, T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
	Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** -
	Gruppo Par.: Trace e generatore di funzioni	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
	Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 0
	Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
	-340.28235E36	340.28235E36	0.00

Descrizione: Impostazione della soglia di trigger per Trace.

Indice: [0] = Trace 0
[1] = Trace 1

Dipendenza: Ha effetto solo con p4710 = 2, 3.

p4713[0...1] Trace, trigger fascia di tolleranza, soglia / Trace soglia trig

CU_S110-CAN, CU_S110-DP, CU_S110-PN	**Modificabile:** U, T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
	Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** -
	Gruppo Par.: Trace e generatore di funzioni	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
	Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 0
	Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
	-340.28235E36	340.28235E36	0.00

Descrizione: Impostazione della prima soglia per trigger via margine di tolleranza.

Indice: [0] = Trace 0
[1] = Trace 1

Dipendenza: Ha effetto solo con p4710 = 4, 5.

p4714[0...1] Trace, trigger fascia di tolleranza, soglia / Trace soglia trig

CU_S110-CAN, CU_S110-DP, CU_S110-PN	**Modificabile:** U, T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
	Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** -
	Gruppo Par.: Trace e generatore di funzioni	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
	Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 0
	Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
	-340.28235E36	340.28235E36	0.00

Descrizione: Impostazione della seconda soglia per trigger via margine di tolleranza.

Indice: [0] = Trace 0
[1] = Trace 1

Dipendenza: Ha effetto solo con p4710 = 4, 5.

p4715[0...1] Trace, trigger maschera di bit, maschera di bit / Trace masch. trig

CU_S110-CAN, CU_S110-DP, CU_S110-PN	**Modificabile:** U, T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
	Tipo di dati: Unsigned32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** -
	Gruppo Par.: Trace e generatore di funzioni	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
	Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 0
	Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
	0	4294967295	0

Descrizione: Impostazione della maschera di bit per il relativo trigger.

Indice: [0] = Trace 0
[1] = Trace 1

Dipendenza: Ha effetto solo con p4710 = 6.

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

p4716[0...1] Trace, trigger maschera di bit, condizione di trigger / Trace,azion. trig

CU_S110-CAN, CU_S110-DP, CU_S110-PN

Modificabile: U, T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: Unsigned32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: Trace e generatore di funzioni	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 0
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
0	4294967295	0

Descrizione: Impostazione della condizione di trigger per trigger di maschera di bit.

Indice: [0] = Trace 0
[1] = Trace 1

Dipendenza: Ha effetto solo con p4710 = 6.

p4717 Funzione di misura, numero di esecuzioni della media / Funz.mis. n.media

CU_S110-CAN, CU_S110-DP, CU_S110-PN

Modificabile: U, T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: Unsigned8	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: Trace e generatore di funzioni	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 0
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
0	255	0

Descrizione: Impostazione del numero di medie per la funzione di misura.

p4718 Funzione di misura, numero di periodi transitori / Fun.mis.n.per.tra

CU_S110-CAN, CU_S110-DP, CU_S110-PN

Modificabile: U, T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: Unsigned8	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: Trace e generatore di funzioni	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 0
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
0	255	0

Descrizione: Impostazione del numero di periodi transitori per la funzione di misura.

r4719[0...1] Trace, indice di trigger / Trace indice trig

CU_S110-CAN, CU_S110-DP, CU_S110-PN

Modificabile: -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: Unsigned32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: Trace e generatore di funzioni	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 0
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
-	-	-

Descrizione: Visualizzazione dell'indice di trigger nel buffer di registrazione. In questo punto si è verificato l'evento trigger.

Indice: [0] = Trace 0
[1] = Trace 1

Dipendenza: Valido solo con p4705 = 4.

p4720[0...1] Trace, clock di registrazione / Trace clock reg

CU_S110-CAN, CU_S110-DP, CU_S110-PN

Modificabile: U, T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: Trace e generatore di funzioni	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 0
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
0.000 [ms]	60000.000 [ms]	1.000 [ms]

Descrizione: Impostazione del clock di registrazione per Trace.

Indice: [0] = Trace 0
[1] = Trace 1

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

p4721[0...1] Trace, durata della registrazione / Trace durata reg

CU_S110-CAN, CU_S110-DP, CU_S110-PN

Modificabile: U, T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: Trace e generatore di funzioni	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 0
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
0.000 [ms]	3600000.000 [ms]	1000.000 [ms]

Descrizione: Impostazione della durata della registrazione per Trace.

Indice: [0] = Trace 0
[1] = Trace 1

p4722[0...1] Trace, ritardo di trigger / Trace ver_trig

CU_S110-CAN, CU_S110-DP, CU_S110-PN

Modificabile: U, T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: Trace e generatore di funzioni	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 0
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
-3600000.000 [ms]	3600000.000 [ms]	0.000 [ms]

Descrizione: Impostazione del ritardo di trigger per Trace.
ritardo di trigger < 0:
Pretrigger: viene registrato secondo il valore impostato come tempo che precede l'evento trigger.
ritardo di trigger > 0:
Postrigger: la registrazione inizia solo allo scadere del tempo impostato come termine successivo all'evento trigger.

Indice: [0] = Trace 0
[1] = Trace 1

p4723[0...1] Trace, clock dell'intervallo di tempo / Clock_t Trace

CU_S110-CAN, CU_S110-DP, CU_S110-PN

Modificabile: U, T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: Trace e generatore di funzioni	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 0
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
0.03125 [ms]	4.00000 [ms]	0.12500 [ms]

Descrizione: Impostazione del clock dell'intervallo di tempo in cui viene richiamata la funzione Trace.

Indice: [0] = Trace 0
[1] = Trace 1

p4724[0...1] Trace, esecuzione della media nell'intervallo di tempo / Trace media

CU_S110-CAN, CU_S110-DP, CU_S110-PN

Modificabile: U, T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: Unsigned8	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: Trace e generatore di funzioni	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 0
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
0000 bin	0001 bin	0000 bin

Indice: [0] = Trace 0
[1] = Trace 1

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

r4725[0...1] Trace, tipo di dati registrati 1 / Tipo reg. Trace 1

CU_S110-CAN, CU_S110-DP, CU_S110-PN

Modificabile: -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: Unsigned32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: Trace e generatore di funzioni	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 0
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
-	-	-

Indice: [0] = Trace 0
[1] = Trace 1

r4726[0...1] Trace, tipo di dati registrati 2 / Tipo reg. Trace 2

CU_S110-CAN, CU_S110-DP, CU_S110-PN

Modificabile: -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: Unsigned32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: Trace e generatore di funzioni	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 0
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
-	-	-

Indice: [0] = Trace 0
[1] = Trace 1

r4727[0...1] Trace, tipo di dati registrati 3 / Tipo reg. Trace 3

CU_S110-CAN, CU_S110-DP, CU_S110-PN

Modificabile: -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: Unsigned32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: Trace e generatore di funzioni	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 0
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
-	-	-

Indice: [0] = Trace 0
[1] = Trace 1

r4728[0...1] Trace, tipo di dati registrati 4 / Tipo reg. Trace 4

CU_S110-CAN, CU_S110-DP, CU_S110-PN

Modificabile: -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: Unsigned32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: Trace e generatore di funzioni	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 0
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
-	-	-

Indice: [0] = Trace 0
[1] = Trace 1

r4729[0...1] Trace, numero di valori registrati / Trace n.val. reg.

CU_S110-CAN, CU_S110-DP, CU_S110-PN

Modificabile: -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: Unsigned32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: Trace e generatore di funzioni	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 0
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
-	-	-

Descrizione: Visualizzazione del numero dei valori registrati per ciascun segnale.

Indice: [0] = Trace 0
[1] = Trace 1

Dipendenza: Valido solo con p4705 = 4.

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

p4730[0...5] Trace, segnale da registrare 0 / Trace segn0 da reg

CU_S110-CAN, CU_S110-DP, CU_S110-PN

Modificabile: U, T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: Unsigned32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: Trace e generatore di funzioni	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 0
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
-	-	0

Descrizione: Selezione del primo segnale da registrare per Trace.

Indice:
[0] = Parametro Trace 0 in formato BICO
[1] = Parametro Trace 1 in formato BICO
[2] = PINx Trace 0 con Id DO e Id schema
[3] = PINx Trace 0 con Id blocco e Id PIN
[4] = PINy Trace 1 con Id DO e Id schema
[5] = PINy Trace 1 con Id blocco e Id PIN

p4731[0...5] Trace, segnale da registrare 1 / Trace segn1 da reg

CU_S110-CAN, CU_S110-DP, CU_S110-PN

Modificabile: U, T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: Unsigned32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: Trace e generatore di funzioni	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 0
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
-	-	0

Descrizione: Selezione del secondo segnale da registrare per Trace.

Indice:
[0] = Parametro Trace 0 in formato BICO
[1] = Parametro Trace 1 in formato BICO
[2] = PINx Trace 0 con Id DO e Id schema
[3] = PINx Trace 0 con Id blocco e Id PIN
[4] = PINy Trace 1 con Id DO e Id schema
[5] = PINy Trace 1 con Id blocco e Id PIN

p4732[0...5] Trace, segnale da registrare 2 / Trace segn2 da reg

CU_S110-CAN, CU_S110-DP, CU_S110-PN

Modificabile: U, T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: Unsigned32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: Trace e generatore di funzioni	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 0
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
-	-	0

Descrizione: Selezione del terzo segnale da registrare per Trace.

Indice:
[0] = Parametro Trace 0 in formato BICO
[1] = Parametro Trace 1 in formato BICO
[2] = PINx Trace 0 con Id DO e Id schema
[3] = PINx Trace 0 con Id blocco e Id PIN
[4] = PINy Trace 1 con Id DO e Id schema
[5] = PINy Trace 1 con Id blocco e Id PIN

p4733[0...5] Trace, segnale da registrare 3 / Trace segn3 da reg

CU_S110-CAN, CU_S110-DP, CU_S110-PN

Modificabile: U, T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: Unsigned32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: Trace e generatore di funzioni	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 0
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
-	-	0

Descrizione: Selezione del quarto segnale da registrare per Trace.

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

Indice:
[0] = Parametro Trace 0 in formato BICO
[1] = Parametro Trace 1 in formato BICO
[2] = PINx Trace 0 con Id DO e Id schema
[3] = PINx Trace 0 con Id blocco e Id PIN
[4] = PINy Trace 1 con Id DO e Id schema
[5] = PINy Trace 1 con Id blocco e Id PIN

p4734[0...5] Trace, segnale da registrare 4 / Trace segn4 da reg

CU_S110-CAN, CU_S110-DP, CU_S110-PN

Modificabile: U, T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: Unsigned32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: Trace e generatore di funzioni	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 0
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
-	-	0

Descrizione: Selezione del quinto segnale da registrare per Trace.

Indice:
[0] = Parametro Trace 0 in formato BICO
[1] = Parametro Trace 1 in formato BICO
[2] = PINx Trace 0 con Id DO e Id schema
[3] = PINx Trace 0 con Id blocco e Id PIN
[4] = PINy Trace 1 con Id DO e Id schema
[5] = PINy Trace 1 con Id blocco e Id PIN

p4735[0...5] Trace, segnale da registrare 5 / Trace segn5 da reg

CU_S110-CAN, CU_S110-DP, CU_S110-PN

Modificabile: U, T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: Unsigned32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: Trace e generatore di funzioni	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 0
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
-	-	0

Descrizione: Selezione del sesto segnale da registrare per Trace.

Indice:
[0] = Parametro Trace 0 in formato BICO
[1] = Parametro Trace 1 in formato BICO
[2] = PINx Trace 0 con Id DO e Id schema
[3] = PINx Trace 0 con Id blocco e Id PIN
[4] = PINy Trace 1 con Id DO e Id schema
[5] = PINy Trace 1 con Id blocco e Id PIN

p4736[0...5] Trace, segnale da registrare 6 / Trace segn6 da reg

CU_S110-CAN, CU_S110-DP, CU_S110-PN

Modificabile: U, T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: Unsigned32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: Trace e generatore di funzioni	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 0
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
-	-	0

Descrizione: Selezione del settimo segnale da registrare per Trace.

Indice:
[0] = Parametro Trace 0 in formato BICO
[1] = Parametro Trace 1 in formato BICO
[2] = PINx Trace 0 con Id DO e Id schema
[3] = PINx Trace 0 con Id blocco e Id PIN
[4] = PINy Trace 1 con Id DO e Id schema
[5] = PINy Trace 1 con Id blocco e Id PIN

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

p4737[0...5] Trace, segnale da registrare 7 / Trace segn7 da reg

CU_S110-CAN, CU_S110-DP, CU_S110-PN

Modificabile: U, T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: Unsigned32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: Trace e generatore di funzioni	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 0
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
-	-	0

Descrizione: Selezione dell'ottavo segnale da registrare per Trace.

Indice:
[0] = Parametro Trace 0 in formato BICO
[1] = Parametro Trace 1 in formato BICO
[2] = PINx Trace 0 con Id DO e Id schema
[3] = PINx Trace 0 con Id blocco e Id PIN
[4] = PINy Trace 1 con Id DO e Id schema
[5] = PINy Trace 1 con Id blocco e Id PIN

r4740[0...16383] Trace 0, buffer di registrazione segnale 0, virgola mobile / Buf r. trace0 seg0

CU_S110-CAN, CU_S110-DP, CU_S110-PN

Modificabile: -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: Trace e generatore di funzioni	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 0
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
-	-	-

Descrizione: Visualizzazione del buffer di registrazione per Trace 0 e segnale 0.

Il buffer di registrazione è suddiviso in banchi di memoria da 16384 valori ciascuno. Mediante p4795 è possibile passare da un banco all'altro.

Esempio A:

i primi 16384 valori del segnale 0 Trace 0 devono essere letti.

A questo scopo con p4795 = 0 viene impostato il banco di memoria 0. I primi 16384 valori possono essere letti solo da r4740[0] ... r4740[16383].

Esempio B:

devono essere letti i valori da 16385 a 32768 del segnale 0 Trace 0.

A questo scopo con p4795 = 1 viene impostato il banco di memoria 1. I valori possono essere letti solo da r4740[0] ... r4740[16383].

Dipendenza: Vedi anche: p4795

r4741[0...16383] Trace 0, buffer di registrazione segnale 1, virgola mobile / Buf r. trace0 seg1

CU_S110-CAN, CU_S110-DP, CU_S110-PN

Modificabile: -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: Trace e generatore di funzioni	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 0
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
-	-	-

Descrizione: Visualizzazione del buffer di registrazione per Trace 0 e segnale 1.

Dipendenza: Vedi anche: r4740, p4795

r4742[0...16383] Trace 0, buffer di registrazione segnale 2, virgola mobile / Buf r. trace0 seg2

CU_S110-CAN, CU_S110-DP, CU_S110-PN

Modificabile: -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: Trace e generatore di funzioni	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 0
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
-	-	-

Descrizione: Visualizzazione del buffer di registrazione per Trace 0 e segnale 2.

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

Dipendenza: Vedi anche: r4740, p4795

r4743[0...16383] Trace 0, buffer di registrazione segnale 3, virgola mobile / Buf r. trace0 seg3

CU_S110-CAN, CU_S110-DP, CU_S110-PN	**Modificabile:** -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
	Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** -
	Gruppo Par.: Trace e generatore di funzioni	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
	Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 0
	Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
	-	-	-

Descrizione: Visualizzazione del buffer di registrazione per Trace 0 e segnale 3.
Dipendenza: Vedi anche: r4740, p4795

r4744[0...16383] Trace 0, buffer di registrazione segnale 4, virgola mobile / Buf r. trace0 seg4

CU_S110-CAN, CU_S110-DP, CU_S110-PN	**Modificabile:** -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
	Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** -
	Gruppo Par.: Trace e generatore di funzioni	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
	Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 0
	Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
	-	-	-

Descrizione: Visualizzazione del buffer di registrazione per Trace 0 e segnale 4.
Dipendenza: Vedi anche: r4740, p4795

r4745[0...16383] Trace 0, buffer di registrazione segnale 5, virgola mobile / Buf r. trace0 seg5

CU_S110-CAN, CU_S110-DP, CU_S110-PN	**Modificabile:** -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
	Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** -
	Gruppo Par.: Trace e generatore di funzioni	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
	Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 0
	Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
	-	-	-

Descrizione: Visualizzazione del buffer di registrazione per Trace 0 e segnale 5.
Dipendenza: Vedi anche: r4740, p4795

r4746[0...16383] Trace 0, buffer di registrazione segnale 6, virgola mobile / Buf r. trace0 seg6

CU_S110-CAN, CU_S110-DP, CU_S110-PN	**Modificabile:** -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
	Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** -
	Gruppo Par.: Trace e generatore di funzioni	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
	Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 0
	Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
	-	-	-

Descrizione: Visualizzazione del buffer di registrazione per Trace 0 e segnale 6.
Dipendenza: Vedi anche: r4740, p4795

r4747[0...16383] Trace 0, buffer di registrazione segnale 7, virgola mobile / Buf r. trace0 seg7

CU_S110-CAN, CU_S110-DP, CU_S110-PN	**Modificabile:** -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
	Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** -
	Gruppo Par.: Trace e generatore di funzioni	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
	Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 0
	Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
	-	-	-

Descrizione: Visualizzazione del buffer di registrazione per Trace 0 e segnale 7.
Dipendenza: Vedi anche: r4740, p4795

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

r4750[0...16383] Trace 1, buffer di registrazione segnale 0, virgola mobile / Buf r. trace1 seg0

CU_S110-CAN, CU_S110-DP, CU_S110-PN	**Modificabile:** -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
	Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** -
	Gruppo Par.: Trace e generatore di funzioni	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
	Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 0
	Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
	-	-	-

Descrizione: Visualizzazione del buffer di registrazione per Trace 1 e segnale 0.

Dipendenza: Vedi anche: r4740, p4795

r4751[0...16383] Trace 1, buffer di registrazione segnale 1, virgola mobile / Buf r. trace1 seg1

CU_S110-CAN, CU_S110-DP, CU_S110-PN	**Modificabile:** -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
	Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** -
	Gruppo Par.: Trace e generatore di funzioni	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
	Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 0
	Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
	-	-	-

Descrizione: Visualizzazione del buffer di registrazione per Trace 1 e segnale 1.

Dipendenza: Vedi anche: r4740, p4795

r4752[0...16383] Trace 1, buffer di registrazione segnale 2, virgola mobile / Buf r. trace1 seg2

CU_S110-CAN, CU_S110-DP, CU_S110-PN	**Modificabile:** -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
	Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** -
	Gruppo Par.: Trace e generatore di funzioni	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
	Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 0
	Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
	-	-	-

Descrizione: Visualizzazione del buffer di registrazione per Trace 1 e segnale 2.

Dipendenza: Vedi anche: r4740, p4795

r4753[0...16383] Trace 1, buffer di registrazione segnale 3, virgola mobile / Buf r. trace1 seg3

CU_S110-CAN, CU_S110-DP, CU_S110-PN	**Modificabile:** -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
	Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** -
	Gruppo Par.: Trace e generatore di funzioni	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
	Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 0
	Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
	-	-	-

Descrizione: Visualizzazione del buffer di registrazione per Trace 1 e segnale 3.

Dipendenza: Vedi anche: r4740, p4795

r4754[0...16383] Trace 1, buffer di registrazione segnale 4, virgola mobile / Buf r. trace1 seg4

CU_S110-CAN, CU_S110-DP, CU_S110-PN	**Modificabile:** -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
	Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** -
	Gruppo Par.: Trace e generatore di funzioni	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
	Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 0
	Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
	-	-	-

Descrizione: Visualizzazione del buffer di registrazione per Trace 1 e segnale 4.

Dipendenza: Vedi anche: r4740, p4795

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

r4755[0...16383] Trace 1, buffer di registrazione segnale 5, virgola mobile / Buf r. trace1 seg5

CU_S110-CAN, CU_S110-DP, CU_S110-PN	**Modificabile:** -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
	Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** -
	Gruppo Par.: Trace e generatore di funzioni	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
	Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 0
	Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
	-	-	-

Descrizione: Visualizzazione del buffer di registrazione per Trace 1 e segnale 5.

Dipendenza: Vedi anche: r4740, p4795

r4756[0...16383] Trace 1, buffer di registrazione segnale 6, virgola mobile / Buf r. trace1 seg6

CU_S110-CAN, CU_S110-DP, CU_S110-PN	**Modificabile:** -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
	Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** -
	Gruppo Par.: Trace e generatore di funzioni	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
	Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 0
	Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
	-	-	-

Descrizione: Visualizzazione del buffer di registrazione per Trace 1 e segnale 6.

Dipendenza: Vedi anche: r4740, p4795

r4757[0...16383] Trace 1, buffer di registrazione segnale 7, virgola mobile / Buf r. trace1 seg7

CU_S110-CAN, CU_S110-DP, CU_S110-PN	**Modificabile:** -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
	Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** -
	Gruppo Par.: Trace e generatore di funzioni	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
	Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 0
	Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
	-	-	-

Descrizione: Visualizzazione del buffer di registrazione per Trace 1 e segnale 7.

Dipendenza: Vedi anche: r4740, p4795

r4760[0...16383] Trace 0, buffer di registrazione segnale 0 / Buf r. trace0 seg0

CU_S110-CAN, CU_S110-DP, CU_S110-PN	**Modificabile:** -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
	Tipo di dati: Unsigned32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** -
	Gruppo Par.: Trace e generatore di funzioni	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
	Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 0
	Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
	-	-	-

Descrizione: Visualizzazione del buffer di registrazione per Trace 0 e segnale 0 sotto forma di numero intero.

Nota: Per i segnali del tipo di dati I32 o U32 il buffer di registrazione viene occupato come segue:
r4760[0] = valore 0
r4760[1] = valore 1
...
r4760[8191] = valore 8191
Per i segnali del tipo di dati I16 o U16 il buffer di registrazione viene occupato come segue:
r4760[0] = valore 0 (bit 31 ... 16) e valore 1 (bit 15 ... 0)
r4760[1] = valore 2 (bit 31 ... 16) e valore 3 (bit 15 ... 0)
...
r4760[8191] = valore 16382 (bit 31 ... 16) e valore 16383 (bit 15 ... 0)

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

Per i segnali del tipo di dati I8 o U8 il buffer di registrazione viene occupato come segue:
r4760[0] = valore 0 (bit 31 ... 24) valore 1 (bit 23 ... 16) valore 2 (bit 15 ... 8) valore 3 (bit 7 ... 0)
r4760[1] = valore 4 (bit 31 ... 24) valore 5 (bit 23 ... 16) valore 6 (bit 15 ... 8) valore 7 (bit 7 ... 0)
...
r4760[8191] = valore 32764 (bit 31 ... 24) valore 32765 (bit 23 ... 16) valore 32766 (bit 15 ... 8) valore 32767 (bit 7 ... 0)

r4761[0...16383] Trace 0, buffer di registrazione segnale 1 / Buf r. trace0 seg1

CU_S110-CAN, CU_S110-DP, CU_S110-PN	**Modificabile:** -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
	Tipo di dati: Unsigned32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** -
	Gruppo Par.: Trace e generatore di funzioni	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
	Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 0
	Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
	-	-	-

Descrizione: Visualizzazione del buffer di registrazione per Trace 0 e segnale 1.
Dipendenza: Vedi anche: r4760

r4762[0...16383] Trace 0, buffer di registrazione segnale 2 / Buf r. trace0 seg2

CU_S110-CAN, CU_S110-DP, CU_S110-PN	**Modificabile:** -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
	Tipo di dati: Unsigned32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** -
	Gruppo Par.: Trace e generatore di funzioni	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
	Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 0
	Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
	-	-	-

Descrizione: Visualizzazione del buffer di registrazione per Trace 0 e segnale 2.
Dipendenza: Vedi anche: r4760

r4763[0...16383] Trace 0, buffer di registrazione segnale 3 / Buf r. trace0 seg3

CU_S110-CAN, CU_S110-DP, CU_S110-PN	**Modificabile:** -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
	Tipo di dati: Unsigned32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** -
	Gruppo Par.: Trace e generatore di funzioni	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
	Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 0
	Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
	-	-	-

Descrizione: Visualizzazione del buffer di registrazione per Trace 0 e segnale 3.
Dipendenza: Vedi anche: r4760

r4764[0...16383] Trace 0, buffer di registrazione segnale 4 / Buf r. trace0 seg4

CU_S110-CAN, CU_S110-DP, CU_S110-PN	**Modificabile:** -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
	Tipo di dati: Unsigned32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** -
	Gruppo Par.: Trace e generatore di funzioni	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
	Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 0
	Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
	-	-	-

Descrizione: Visualizzazione del buffer di registrazione per Trace 0 e segnale 4.
Dipendenza: Vedi anche: r4760

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

r4765[0...16383] Trace 0, buffer di registrazione segnale 5 / Buf r. trace0 seg5

CU_S110-CAN, CU_S110-DP, CU_S110-PN	**Modificabile:** -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
	Tipo di dati: Unsigned32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** -
	Gruppo Par.: Trace e generatore di funzioni	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
	Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 0
	Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
	-	-	-

Descrizione: Visualizzazione del buffer di registrazione per Trace 0 e segnale 5.

Dipendenza: Vedi anche: r4760

r4766[0...16383] Trace 0, buffer di registrazione segnale 6 / Buf r. trace0 seg6

CU_S110-CAN, CU_S110-DP, CU_S110-PN	**Modificabile:** -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
	Tipo di dati: Unsigned32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** -
	Gruppo Par.: Trace e generatore di funzioni	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
	Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 0
	Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
	-	-	-

Descrizione: Visualizzazione del buffer di registrazione per Trace 0 e segnale 6.

Dipendenza: Vedi anche: r4760

r4767[0...16383] Trace 0, buffer di registrazione segnale 7 / Buf r. trace0 seg7

CU_S110-CAN, CU_S110-DP, CU_S110-PN	**Modificabile:** -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
	Tipo di dati: Unsigned32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** -
	Gruppo Par.: Trace e generatore di funzioni	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
	Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 0
	Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
	-	-	-

Descrizione: Visualizzazione del buffer di registrazione per Trace 0 e segnale 7.

Dipendenza: Vedi anche: r4760

r4770[0...16383] Trace 1, buffer di registrazione segnale 0 / Buf r. trace1 seg0

CU_S110-CAN, CU_S110-DP, CU_S110-PN	**Modificabile:** -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
	Tipo di dati: Unsigned32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** -
	Gruppo Par.: Trace e generatore di funzioni	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
	Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 0
	Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
	-	-	-

Descrizione: Visualizzazione del buffer di registrazione per Trace 1 e segnale 0.

Dipendenza: Vedi anche: r4760

r4771[0...16383] Trace 1, buffer di registrazione segnale 1 / Buf r. trace1 seg1

CU_S110-CAN, CU_S110-DP, CU_S110-PN	**Modificabile:** -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
	Tipo di dati: Unsigned32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** -
	Gruppo Par.: Trace e generatore di funzioni	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
	Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 0
	Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
	-	-	-

Descrizione: Visualizzazione del buffer di registrazione per Trace 1 e segnale 1.

Dipendenza: Vedi anche: r4760

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

r4772[0...16383] Trace 1, buffer di registrazione segnale 2 / Buf r. trace1 seg2

CU_S110-CAN, CU_S110-DP, CU_S110-PN	**Modificabile:** -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
	Tipo di dati: Unsigned32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** -
	Gruppo Par.: Trace e generatore di funzioni	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
	Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 0
	Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
	-	-	-

Descrizione: Visualizzazione del buffer di registrazione per Trace 1 e segnale 2.
Dipendenza: Vedi anche: r4760

r4773[0...16383] Trace 1, buffer di registrazione segnale 3 / Buf r. trace1 seg3

CU_S110-CAN, CU_S110-DP, CU_S110-PN	**Modificabile:** -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
	Tipo di dati: Unsigned32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** -
	Gruppo Par.: Trace e generatore di funzioni	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
	Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 0
	Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
	-	-	-

Descrizione: Visualizzazione del buffer di registrazione per Trace 1 e segnale 3.
Dipendenza: Vedi anche: r4760

r4774[0...16383] Trace 1, buffer di registrazione segnale 4 / Buf r. trace1 seg4

CU_S110-CAN, CU_S110-DP, CU_S110-PN	**Modificabile:** -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
	Tipo di dati: Unsigned32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** -
	Gruppo Par.: Trace e generatore di funzioni	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
	Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 0
	Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
	-	-	-

Descrizione: Visualizzazione del buffer di registrazione per Trace 1 e segnale 4.
Dipendenza: Vedi anche: r4760

r4775[0...16383] Trace 1, buffer di registrazione segnale 5 / Buf r. trace1 seg5

CU_S110-CAN, CU_S110-DP, CU_S110-PN	**Modificabile:** -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
	Tipo di dati: Unsigned32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** -
	Gruppo Par.: Trace e generatore di funzioni	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
	Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 0
	Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
	-	-	-

Descrizione: Visualizzazione del buffer di registrazione per Trace 1 e segnale 5.
Dipendenza: Vedi anche: r4760

r4776[0...16383] Trace 1, buffer di registrazione segnale 6 / Buf r. trace1 seg6

CU_S110-CAN, CU_S110-DP, CU_S110-PN	**Modificabile:** -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
	Tipo di dati: Unsigned32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** -
	Gruppo Par.: Trace e generatore di funzioni	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
	Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 0
	Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
	-	-	-

Descrizione: Visualizzazione del buffer di registrazione per Trace 1 e segnale 6.
Dipendenza: Vedi anche: r4760

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

r4777[0...16383] Trace 1, buffer di registrazione segnale 7 / Buf r. trace1 seg7

CU_S110-CAN, CU_S110-DP, CU_S110-PN	**Modificabile:** -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
	Tipo di dati: Unsigned32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** -
	Gruppo Par.: Trace e generatore di funzioni	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
	Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 0
	Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
	-	-	-

Descrizione: Visualizzazione del buffer di registrazione per Trace 1 e segnale 7.

Dipendenza: Vedi anche: r4760

p4780[0...1] Trace, indirizzo fisico, segnale 0 / Ind fis trace seg0

CU_S110-CAN, CU_S110-DP, CU_S110-PN	**Modificabile:** U, T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
	Tipo di dati: Unsigned32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** -
	Gruppo Par.: Trace e generatore di funzioni	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
	Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 0
	Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
	0000 bin	1111 1111 1111 1111 1111 1111 1111 1111 bin	0000 bin

Descrizione: Impostazione dell'indirizzo fisico per il primo segnale da registrare.
Il tipo di dati viene definito tramite p4730.

Indice: [0] = Trace 0
[1] = Trace 1

p4781[0...1] Trace, indirizzo fisico, segnale 1 / Ind fis trace seg1

CU_S110-CAN, CU_S110-DP, CU_S110-PN	**Modificabile:** U, T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
	Tipo di dati: Unsigned32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** -
	Gruppo Par.: Trace e generatore di funzioni	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
	Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 0
	Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
	0000 bin	1111 1111 1111 1111 1111 1111 1111 1111 bin	0000 bin

Descrizione: Impostazione dell'indirizzo fisico per il secondo segnale da registrare.
Il tipo di dati viene definito tramite p4731.

Indice: [0] = Trace 0
[1] = Trace 1

p4782[0...1] Trace, indirizzo fisico, segnale 2 / Ind fis trace seg2

CU_S110-CAN, CU_S110-DP, CU_S110-PN	**Modificabile:** U, T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
	Tipo di dati: Unsigned32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** -
	Gruppo Par.: Trace e generatore di funzioni	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
	Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 0
	Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
	0000 bin	1111 1111 1111 1111 1111 1111 1111 1111 bin	0000 bin

Descrizione: Impostazione dell'indirizzo fisico per il terzo segnale da registrare.
Il tipo di dati viene definito tramite p4732.

Indice: [0] = Trace 0
[1] = Trace 1

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

p4783[0...1] Trace, indirizzo fisico, segnale 3 / Ind fis trace seg3

CU_S110-CAN, CU_S110-DP, CU_S110-PN

Modificabile: U, T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: Unsigned32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: Trace e generatore di funzioni	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 0
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
0000 bin	1111 1111 1111 1111 1111 1111 1111 1111 bin	0000 bin

Descrizione: Impostazione dell'indirizzo fisico per il quarto segnale da registrare.
Il tipo di dati viene definito tramite p4733.

Indice: [0] = Trace 0
[1] = Trace 1

p4784[0...1] Trace, indirizzo fisico, segnale 4 / Ind fis trace seg4

CU_S110-CAN, CU_S110-DP, CU_S110-PN

Modificabile: U, T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: Unsigned32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: Trace e generatore di funzioni	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 0
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
0000 bin	1111 1111 1111 1111 1111 1111 1111 1111 bin	0000 bin

Descrizione: Impostazione dell'indirizzo fisico per il quinto segnale da registrare.
Il tipo di dati viene definito tramite p4734.

Indice: [0] = Trace 0
[1] = Trace 1

p4785[0...1] Trace, indirizzo fisico, segnale 5 / Ind fis trace seg5

CU_S110-CAN, CU_S110-DP, CU_S110-PN

Modificabile: U, T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: Unsigned32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: Trace e generatore di funzioni	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 0
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
0000 bin	1111 1111 1111 1111 1111 1111 1111 1111 bin	0000 bin

Descrizione: Impostazione dell'indirizzo fisico per il sesto segnale da registrare.
Il tipo di dati viene definito tramite p4735.

Indice: [0] = Trace 0
[1] = Trace 1

p4786[0...1] Trace, indirizzo fisico, segnale 6 / Ind fis trace seg6

CU_S110-CAN, CU_S110-DP, CU_S110-PN

Modificabile: U, T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: Unsigned32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: Trace e generatore di funzioni	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 0
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
0000 bin	1111 1111 1111 1111 1111 1111 1111 1111 bin	0000 bin

Descrizione: Impostazione dell'indirizzo fisico per il settimo segnale da registrare.
Il tipo di dati viene definito tramite p4736.

Indice: [0] = Trace 0
[1] = Trace 1

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

p4787[0...1] Trace, indirizzo fisico, segnale 7 / Ind fis trace seg7

CU_S110-CAN, CU_S110-DP, CU_S110-PN

Modificabile: U, T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: Unsigned32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: Trace e generatore di funzioni	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 0
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
0000 bin	1111 1111 1111 1111 1111 1111 1111 1111 bin	0000 bin

Descrizione: Impostazione dell'indirizzo fisico per l'ottavo segnale da registrare.
Il tipo di dati viene definito tramite p4737.

Indice: [0] = Trace 0
[1] = Trace 1

p4789[0...1] Trace, indirizzo fisico, segnale di trigger / Ind fis trace trig

CU_S110-CAN, CU_S110-DP, CU_S110-PN

Modificabile: U, T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: Unsigned32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: Trace e generatore di funzioni	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 0
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
0000 hex	FFFF FFFF hex	0000 hex

Descrizione: Impostazione dell'indirizzo fisico per il segnale di trigger.
Il tipo di dati viene specificato mediante selezione in p4711.

Indice: [0] = Trace 0
[1] = Trace 1

r4790[0...1] Trace, tipo di dati registrati 5 / Tipo reg. Trace 5

CU_S110-CAN, CU_S110-DP, CU_S110-PN

Modificabile: -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: Unsigned32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: Trace e generatore di funzioni	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 0
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
-	-	-

Indice: [0] = Trace 0
[1] = Trace 1

r4791[0...1] Trace, tipo di dati registrati 6 / Tipo reg. Trace 6

CU_S110-CAN, CU_S110-DP, CU_S110-PN

Modificabile: -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: Unsigned32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: Trace e generatore di funzioni	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 0
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
-	-	-

Indice: [0] = Trace 0
[1] = Trace 1

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

r4792[0...1] Trace, tipo di dati registrati 7 / Tipo reg. Trace 7

CU_S110-CAN, CU_S110-DP, CU_S110-PN

Modificabile: -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: Unsigned32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: Trace e generatore di funzioni	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 0
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
-	-	-

Indice: [0] = Trace 0
[1] = Trace 1

r4793[0...1] Trace, tipo di dati registrati 8 / Tipo reg. Trace 8

CU_S110-CAN, CU_S110-DP, CU_S110-PN

Modificabile: -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: Unsigned32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: Trace e generatore di funzioni	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 0
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
-	-	-

Indice: [0] = Trace 0
[1] = Trace 1

p4795 Trace, commutazione banco di memoria / Trace commut. mem

CU_S110-CAN, CU_S110-DP, CU_S110-PN

Modificabile: U, T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: Unsigned32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: Trace e generatore di funzioni	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 0
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
0	500	0

Descrizione: Commutazione del banco di memoria per la lettura del buffer di registrazione.

Dipendenza: Vedi anche: r4740, r4741, r4742, r4743, r4750, r4751, r4752, r4753

r4799 Trace, spazio di memoria libero / Trace mem libera

CU_S110-CAN, CU_S110-DP, CU_S110-PN

Modificabile: -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: Unsigned32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: Trace e generatore di funzioni	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 0
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
-	-	-

Descrizione: Visualizzazione dello spazio di memoria libero per Trace in byte.

Dipendenza: Vedi anche: r4708

p4800 Generatore di funzioni, controllo / Comando gen.funz

CU_S110-CAN, CU_S110-DP, CU_S110-PN

Modificabile: U, T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: Integer16	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: Trace e generatore di funzioni	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 0
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
0	3	0

Descrizione: Con p4800 = 1 il generatore di funzioni viene avviato.
La generazione del segnale viene eseguita solo con il segnale 1 dell'ingresso binettore p4819.

Valore:
0: Stop generatore di funzioni
1: Avvio generatore di funzioni

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

2: Generatore di funzioni, verifica parametrizzazione
3: Avvio del generatore di funzioni senza abilitazioni

Dipendenza: Vedi anche: p4819

r4805 Generatore di funzioni, stato / Stato gen. funz

CU_S110-CAN, CU_S110-DP, CU_S110-PN

Modificabile: -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: Integer16	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: Trace e generatore di funzioni	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 0
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
0	6	-

Descrizione: Visualizzazione dello stato attuale del generatore di funzioni.

Valore:
0: Inattivo
1: Genera rampa accelerazione su offset
2: Genera forma di segnale parametrizzata
3: Genera rampa di frenatura
4: Generatore di funzioni arrestato per assenza abilitazioni
5: Generatore di funzioni in attesa di BI: p4819
6: Generatore di funzioni, parametrizzazione controllata

Dipendenza: Vedi anche: p4800, p4819

r4806.0 BO: Generatore di funzioni, stato del segnale / Stato segn. FG

CU_S110-CAN, CU_S110-DP, CU_S110-PN

Modificabile: -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: Unsigned32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: Trace e generatore di funzioni	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 0
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
-	-	-

Descrizione: Visualizzazione dello stato del generatore di funzioni.
Segnale 0: Generatore di funzioni attivo
Segnale 1: Generatore di funzioni in corso

Campo di bit:

Bit	Nome del segnale	Segnale 1	Segnale 0	FP
00	Bit 0	On	Off	-

p4810 Generatore di funzioni, modalità operativa / Mod.funz.gen.funz

CU_S110-CAN, CU_S110-DP, CU_S110-PN

Modificabile: U, T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: Integer16	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: Trace e generatore di funzioni	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 0
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
0	99	0

Descrizione: Impostazione del tipo di funzionamento del generatore di funzioni.

Valore:
0: Collegamento su uscita connettore r4818
1: Collegam. su valore di riferim. corr. a valle di filtro e r4818
2: Collegamento come coppia anomala e r4818
3: Collegam. su valore di riferim.veloc. a valle di filtro e r4818
4: Collegam. su valore di riferim.corr. a monte di filtro e r4818
5: Collegam. su valore di riferim.veloc. a monte di filtro e r4818
6: Collegamento per funzione di misura libera r4818 e r4834
99: Collegamento su indirizzo fisico e r4818

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

p4812 Generatore di funzioni, indirizzo fisico / Indir.fis.gen.funz

CU_S110-CAN, CU_S110-DP, CU_S110-PN

Modificabile: U, T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: Unsigned32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: Trace e generatore di funzioni	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 0
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
0	4294967295	0

Descrizione: Impostazione dell'indirizzo fisico per il collegamento per il generatore di funzioni.

Dipendenza: Ha effetto solo con p4810 = 99.

p4813 Generatore di funzioni, valore di riferim. indirizzo fisico / Rif.ind.fis.gen.f.

CU_S110-CAN, CU_S110-DP, CU_S110-PN

Modificabile: U, T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: Trace e generatore di funzioni	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 0
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
1.00	1000000.00	1.00

Descrizione: Impostazione del valore di riferimento per 100% con immissioni relative.

Dipendenza: Ha effetto solo con p4810 = 99.

p4815[0...2] Generatore di funzioni, numero azionamento / Nr azion.gen. funz

CU_S110-CAN, CU_S110-DP, CU_S110-PN

Modificabile: U, T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: Unsigned16	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: Trace e generatore di funzioni	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 0
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
0	65535	0

Descrizione: Selezione dell'azionamento desiderato per il collegamento per il generatore di funzioni.

Indice:
[0] = Primo azionamento per collegamento
[1] = Secondo azionamento per collegamento
[2] = Terzo azionamento per collegamento

Dipendenza: Ha effetto solo con p4810 = 1, 2, 3, 4 o 5.

Nota: Per il generatore di funzioni possono essere usati solo azionamenti del tipo SERVO, VECTOR o DC_CTRL.

p4816 Generatore di funzioni, scalatura numero intero segnale uscita / FG scal n.int usc

CU_S110-CAN, CU_S110-DP, CU_S110-PN

Modificabile: U, T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 4
Tipo di dati: Integer32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: -	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
-2147483648	2147483647	0

Descrizione: Impostazione della scalatura per il numero intero del segnale di uscita del generatore di funzioni.

Dipendenza: Vedi anche: r4805, r4817

Nota: Il parametro può essere modificato solo nei seguenti stati operativi:
r4805 = 0, 4, 6

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

r4817 CO: Generatore di funzioni, numero intero segnale di uscita / FG n.int segn usc

CU_S110-CAN, CU_S110-DP, CU_S110-PN

Modificabile: -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 4
Tipo di dati: Integer32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: Trace e generatore di funzioni	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 0
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
-	-	-

Descrizione: Visualizzazione e uscita connettore per il numero intero del segnale di uscita del generatore di funzioni.

Dipendenza: Vedi anche: p4816

Nota: Il valore viene emesso indipendentemente dalla modalità operativa del generatore di funzioni.

r4818 CO: Generatore di funzioni, segnale di uscita / FG segnale usc.

CU_S110-CAN, CU_S110-DP, CU_S110-PN

Modificabile: -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: Trace e generatore di funzioni	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** PERCENT	**Lista esperti:** 0
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
- [%]	- [%]	- [%]

Descrizione: Visualizzazione del segnale di uscita per il generatore di funzioni.

Dipendenza: Vedi anche: p4810

Nota: Il valore viene visualizzato indipendentemente dalla modalità operativa del generatore di funzioni.

p4819 BI: Generatore di funzioni, controllo / Comando gen.funz

CU_S110-CAN, CU_S110-DP, CU_S110-PN

Modificabile: U, T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: Unsigned32 / Binary	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: Trace e generatore di funzioni	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 0
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
-	-	1

Descrizione: Impostazione della sorgente del segnale per il controllo del generatore di funzioni.

Quando il generatore di funzioni è in corso viene interrotta la generazione del segnale con il segnale 0 di BI: p4819 e viene impostato p4800 = 0.

Dipendenza: Vedi anche: p4800

p4820 Generatore di funzioni, forma del segnale / For.seg.gen.funz.

CU_S110-CAN, CU_S110-DP, CU_S110-PN

Modificabile: U, T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: Integer16	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: Trace e generatore di funzioni	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 0
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
1	5	1

Descrizione: Impostazione del segnale da generare per il generatore di funzioni.

Valore:
1: Rettangolo
2: Scala
3: Triangolo
4: Rumore binario - PRBS (Pseudo Random Binary Signal)
5: Seno

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

p4821 Generatore di funzioni, durata periodo / Dur.per.gen funz

CU_S110-CAN, CU_S110-DP, CU_S110-PN

Modificabile: U, T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: Trace e generatore di funzioni	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 0
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
0.00 [ms]	60000.00 [ms]	1000.00 [ms]

Descrizione: Impostazione del periodo del segnale da generare per il generatore di funzioni.

Dipendenza: Non ha effetto con p4820 = 4 (PRBS).

p4822 Generatore di funzioni, durata impulsi / Dur.imp.gen funz

CU_S110-CAN, CU_S110-DP, CU_S110-PN

Modificabile: U, T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: Trace e generatore di funzioni	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 0
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
0.00 [ms]	60000.00 [ms]	500.00 [ms]

Descrizione: Impostazione della durata impulsi per il segnale da generare per il generatore di funzioni.

Dipendenza: Ha effetto solo con p4820 = 1 (rettangolo).

p4823 Generatore di funzioni, larghezza di banda / Lar.banda gen.funz

CU_S110-CAN, CU_S110-DP, CU_S110-PN

Modificabile: U, T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: Trace e generatore di funzioni	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 0
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
0.0025 [Hz]	16000.0000 [Hz]	4000.0000 [Hz]

Descrizione: Impostazione della larghezza di banda per il segnale da generare per il generatore di funzioni.

Dipendenza: Ha effetto solo con p4820 = 4 (PRBS).
Vedi anche: p4830
Vedi anche: A02041

p4824 Generatore di funzioni, ampiezza / Ampiezza gen.funz

CU_S110-CAN, CU_S110-DP, CU_S110-PN

Modificabile: U, T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: Trace e generatore di funzioni	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 0
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
-1600.00 [%]	1600.00 [%]	5.00 [%]

Descrizione: Impostazione dell'ampiezza per il segnale da generare per il generatore di funzioni.

Dipendenza: L'unità dipende da p4810.
Se p4810 = 1, 2, 4: l'ampiezza si riferisce a p2002 (corrente di riferimento del motore).
Se p4810 = 3, 5: l'ampiezza si riferisce a p2000 (numero di giri di riferimento del motore).

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

p4825 Generatore di funzioni, 2ª ampiezza / Gen.funz, 2ª amp

CU_S110-CAN, CU_S110-DP, CU_S110-PN

Modificabile: U, T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: Trace e generatore di funzioni	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 0
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
-1600.00 [%]	1600.00 [%]	7.00 [%]

Descrizione: Impostazione della seconda ampiezza per il segnale da generare per il generatore di funzioni.

Dipendenza: Ha effetto solo con p4820 = 2 (scala).
L'unità dipende da p4810.
Se p4810 = 1, 2, 4: l'ampiezza si riferisce a p2002 (corrente di riferimento del motore).
Se p4810 = 3, 5: l'ampiezza si riferisce a p2000 (numero di giri di riferimento del motore).

p4826 Generatore di funzioni, offset / Offset gen.funz

CU_S110-CAN, CU_S110-DP, CU_S110-PN

Modificabile: U, T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: Trace e generatore di funzioni	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 0
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
-1600.00 [%]	1600.00 [%]	0.00 [%]

Descrizione: Impostazione dell'offset (componente di corrente continua) del segnale da generare per il generatore di funzioni.

Dipendenza: L'unità dipende da p4810.
Se p4810 = 1, 2, 4: l'offset si riferisce a p2002 (corrente di riferimento del motore).
Se p4810 = 3, 5: l'offset si riferisce a p2000 (numero di giri di riferimento del motore).
Se p4810 = 2: per evitare effetti non desiderati dovuti ai giochi meccanici, l'offset non agisce sul valore di riferimento della corrente, ma su quello del numero di giri.

p4827 Generatore di funzioni, tempo di accelerazione a offset / Offset av.gen.funz

CU_S110-CAN, CU_S110-DP, CU_S110-PN

Modificabile: U, T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: Trace e generatore di funzioni	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 0
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
0.00 [ms]	100000.00 [ms]	32.00 [ms]

Descrizione: Visualizzazione del tempo di accelerazione sull'offset per il generatore di funzioni.

p4828 Generatore di funzioni, limite minimo / Lim.gen.funz.inf

CU_S110-CAN, CU_S110-DP, CU_S110-PN

Modificabile: U, T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: Trace e generatore di funzioni	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 0
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
-10000.00 [%]	0.00 [%]	-100.00 [%]

Descrizione: Visualizzazione del limite inferiore per il generatore di funzioni.

Dipendenza: Con p4810 = 2 il limite ha effetto solo sul valore di riferimento della corrente, non sul valore di riferimento della velocità (offset).

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

p4829 Generatore di funzioni, limite massimo / Lim.gen.funz. sup

CU_S110-CAN, CU_S110-DP, CU_S110-PN

Modificabile: U, T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: Trace e generatore di funzioni	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 0
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
0.00 [%]	10000.00 [%]	100.00 [%]

Descrizione: Visualizzazione del limite superiore per il generatore di funzioni.

Dipendenza: Con p4810 = 2 il limite ha effetto solo sul valore di riferimento della corrente, non sul valore di riferimento della velocità (offset).

p4830 Generatore di funzioni, clock dell'intervallo di tempo / Interv.gen. funz

CU_S110-CAN, CU_S110-DP, CU_S110-PN

Modificabile: U, T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: Trace e generatore di funzioni	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 0
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
0.03125 [ms]	2.00000 [ms]	0.12500 [ms]

Descrizione: Impostazione del clock dell'intervallo di tempo in cui viene richiamato il generatore di funzioni.

p4831 Generatore di funzioni, ampiezza, scalatura / Scala ampiezza FG

CU_S110-CAN, CU_S110-DP, CU_S110-PN

Modificabile: U, T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: Trace e generatore di funzioni	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 0
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
0.00000 [%]	200.00000 [%]	100.00000 [%]

Descrizione: Impostazione della scalatura per l'ampiezza delle forme di segnale per tutti i canali di uscita.
Il valore può essere modificato con il generatore di funzioni funzionante.

p4832[0...2] Generatore di funzioni, ampiezza, scalatura / Scala ampiezza FG

CU_S110-CAN, CU_S110-DP, CU_S110-PN

Modificabile: U, T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: Trace e generatore di funzioni	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 0
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
-340.28235E36 [%]	340.28235E36 [%]	100.00000 [%]

Descrizione: Impostazione della scalatura per l'ampiezza delle forme dei segnali separate per ogni canale di uscita.
Il valore non può essere modificato con il generatore di funzioni funzionante.

Indice:
[0] = Primo azionamento per collegamento
[1] = Secondo azionamento per collegamento
[2] = Terzo azionamento per collegamento

p4833[0...2] Generatore di funzioni, offset, scalatura / Scala offset FG

CU_S110-CAN, CU_S110-DP, CU_S110-PN

Modificabile: U, T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: Trace e generatore di funzioni	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 0
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
-340.28235E36 [%]	340.28235E36 [%]	100.00000 [%]

Descrizione: Impostazione della scalatura per l'offset delle forme dei segnali separate per ogni canale di uscita.
Il valore non può essere modificato con il generatore di funzioni funzionante.

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

Indice: [0] = Primo azionamento per collegamento
[1] = Secondo azionamento per collegamento
[2] = Terzo azionamento per collegamento

r4834[0...4] CO: Generatore di funzioni, segnale uscita funzione di misura libera / FG usc fun.mis lib

CU_S110-CAN, CU_S110-DP, CU_S110-PN

Modificabile: -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: Trace e generatore di funzioni	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** PERCENT	**Lista esperti:** 0
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
- [%]	- [%]	- [%]

Descrizione: Visualizzazione del segnale di uscita per la funzione di misura libera.

Indice: [0] = Segnale 1
[1] = Segnale 2
[2] = Segnale 3
[3] = Segnale 4
[4] = Segnale 5

Dipendenza: Vedi anche: p4810

Nota: I segnali vengono emessi solo nella modalità operativa "Funzione di misura libera" (p4810 = 6).

p4835[0...4] Generatore di funzioni, scalatura funzione di misura libera / FG sc. fun.mis lib

CU_S110-CAN, CU_S110-DP, CU_S110-PN

Modificabile: U, T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: -	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
-200.00000 [%]	200.00000 [%]	100.00000 [%]

Descrizione: Impostazione della scalatura dei segnali di uscita per la funzione di misura libera.

Indice: [0] = Segnale 1
[1] = Segnale 2
[2] = Segnale 3
[3] = Segnale 4
[4] = Segnale 5

Nota: Il parametro non può essere modificato con la funzione di misura avviata (r4706 = 2, 3).

r5005 Mandrino, file system, stato / Stat. file sist.

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: Unsigned32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: -	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
-	-	-

Descrizione: Visualizzazione dello stato del file system nella memoria non volatile.
I singoli dati dei risultati e dati caratteristici sono riepilogati in un file corrispondente.

Campo di bit:

Bit	Nome del segnale	Segnale 1	Segnale 0	FP
01	Dati dei risultati soglie dei cicli di serraggio presenti	Sì	No	-
02	Dati dei risultati contatore dei cicli di serraggio presenti	Sì	No	-
03	Dati dei risultati contatore delle ore di esercizio presenti	Sì	No	-
04	Dati dei risultati diagnostica temperatura presenti	Sì	No	-
05	Dati dei risultati sincron. orologio in tempo reale presenti	Sì	No	-

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

06	Dati dei risultati matrice numero di giri/coppia presenti	Sì	No	-
16	Dati caratteristici mandrino presenti	Sì	No	-
17	Dati caratteristici contatore dei cicli di serraggio presenti	Sì	No	-
19	Dati caratteristici contatore ore di esercizio presenti	Sì	No	-
20	Dati caratteristici diagnostica temperatura presenti	Sì	No	-
22	Dati caratteristici matrice numero di giri/coppia presenti	Sì	No	-
30	Dati caratteristici descrizione sensori presenti	Sì	No	-
31	Dati caratteristici dati di calibrazione sensori presenti	Sì	No	-

p5007 Mandrino, selezione file system / Selez. file syst

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: Unsigned32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: -	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
-	-	0000 0000 0000 0000 0000 0000 0000 0000 bin

Descrizione: Impostazione dei file per l'adattamento del file system.

Campo di bit:

Bit	Nome del segnale	Segnale 1	Segnale 0	FP
01	Dati dei risultati soglie dei cicli di serraggio selezionati	Sì	No	-
02	Dati dei risultati contatore dei cicli di serraggio selezionati	Sì	No	-
03	Dati dei risultati contatore ore di esercizio selezionati	Sì	No	-
04	Dati dei risultati diagnostica temperatura selezionati	Sì	No	-
05	Dati dei risultati sincron. orologio in tempo reale selezionati	Sì	No	-
06	Dati dei risultati matrice numero di giri/coppia selezionati	Sì	No	-
17	Dati caratteristici contatore cicli di serraggio selezionati	Sì	No	-
19	Dati caratteristici contatore ore di esercizio selezionati	Sì	No	-
20	Dati caratteristici diagnostica temperatura selezionati	Sì	No	-
22	Dati caratteristici matrice numero di giri/coppia selezionati	Sì	No	-

p5009 Mandrino adattamento file system / Adattam file syst

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: Integer16	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: -	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
0	53	0

Descrizione: Impostazione per l'adattamento del file system nella memoria non volatile.

Esempio:

I dati dei risultati "soglie dei cicli di serraggio" sono presenti (r5005.1 = 1) e devono essere azzerati.

--> impostare p5007.1 = 1: selezionare dati dei risultati "soglie dei cicli di serraggio".

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

--> impostare p5009 = 1: avviare la funzione "Resettare" per il file selezionato in p5007.
--> p5009 = 40: risposta durante "processo in corso".
--> p5009 = 20: risposta in caso di processo terminato correttamente.
--> p5009 = 51 ... 53: valori di errore se non è stato possibile portare a termine l'operazione con successo.
--> Eseguire un POWER ON (disinserzione/inserzione).

Valore:
0: Nessuna funzione
1: Resettare
2: Impost. su non val
3: Riservato
5: Impost. su valido
20: Processo terminato correttamente
40: Processo in corso
51: Funzione non supportata
52: Accesso al file non riuscito
53: Processo non terminato correttamente

Nota: Rimedio per valore di errore = 51 ... 53:
- Ripetere la procedura.

p5016 Abilitare la messa in servizio del mandrino / Abil. MIS mandr.

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: C2, T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: Integer16	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: -	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
0	1	0

Descrizione: Impostazione per abilitazione/blocco della messa in servizio del mandrino.

Valore:
0: MIS mandrino abilitata
1: MIS mandrino bloccata

Nota: All'uscita della messa in servizio (p0009 = 0) il parametro viene impostato automaticamente al valore 1.

r7760 Stato della protezione in scrittura / Protez.scritt.st.

Tutti gli oggetti

Modificabile: -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: Unsigned16	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: -	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
-	-	-

Descrizione: Indicazione dello stato per la protezione in scrittura dei parametri di impostazione.

Campo di bit:

Bit	Nome del segnale	Segnale 1	Segnale 0	FP
00	Protezione in scrittura attiva			-

Nota: La protezione in scrittura può essere attivata/disattivata tramite p7760 sulla Control Unit.

p7761 Protez. scritt. / Protez. scritt.

CU_S110-CAN, CU_S110-DP, CU_S110-PN

Modificabile: U, T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: Integer16	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: -	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
0	1	0

Descrizione: Impostazione per l'attivazione/la disattivazione della protezione in scrittura per i parametri di impostazione.

Valore:
0: Inattivo
1: Attivo

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

Nota: Sono esclusi dalla protezione in scrittura i seguenti parametri:
- p0003 (livello di accesso BOP)
- p0971 (salvataggio dei parametri dell'oggetto di azionamento)
- p0977 (salvataggio di tutti i parametri)
- p3950 (parametri Service)
- p3981 (tacitazione anomalia oggetto di azionamento)
- p7760 (protezione in scrittura dei parametri di impostazione)

p7820 Numero di componente DRIVE-CLiQ / N. comp. DLQ

CU_S110-CAN, CU_S110-DP, CU_S110-PN

Modificabile: U, T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 4
Tipo di dati: Unsigned16	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: -	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
0	65535	0

Descrizione: Impostazione del componente DRIVE-CLiQ ai cui parametri si effettua l'accesso.

Dipendenza: Vedi anche: p7821, p7822, r7823

p7821 Numero di parametro del componente DRIVE-CLiQ / N. par. DLQ

CU_S110-CAN, CU_S110-DP, CU_S110-PN

Modificabile: U, T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 4
Tipo di dati: Unsigned16	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: -	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
0	65535	0

Descrizione: Impostazione del numero di parametro per accedere a un parametro di un componente DRIVE-CLiQ.

Dipendenza: Vedi anche: p7820, p7822, r7823

p7822 Indice di parametro del componente DRIVE-CLiQ / Indice par. DLQ

CU_S110-CAN, CU_S110-DP, CU_S110-PN

Modificabile: U, T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 4
Tipo di dati: Unsigned16	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: -	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
0	65535	0

Descrizione: Impostazione dell'indice di parametro per accedere a un parametro di un componente DRIVE-CLiQ.

Dipendenza: Vedi anche: p7820, p7821, r7823

r7823 Valore parametro del componente DRIVE-CLiQ letto / Valore DLQ letto

CU_S110-CAN, CU_S110-DP, CU_S110-PN

Modificabile: -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 4
Tipo di dati: Unsigned32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: -	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
-	-	-

Descrizione: Visualizzazione del valore del parametro letto dal componente DRIVE-CLiQ.

Dipendenza: Vedi anche: p7820, p7821, p7822

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

r7825[0...6] Versioni componente DRIVE-CLiQ / Versione DLQ

CU_S110-CAN, CU_S110-DP, CU_S110-PN

Modificabile: -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: Unsigned32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: -	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
-	-	-

Descrizione: Visualizzazione delle versioni firmware e EPROM dei componenti DRIVE-CLiQ selezionati tramite p7828[1].

Indice:
[0] = Versione di riferimento del firmware
[1] = Versione attuale del firmware
[2] = Versione EPROM0
[3] = Versione EPROM1
[4] = Versione EPROM2
[5] = Versione EPROM3
[6] = Versione EPROM4

Nota: Versione di riferimento firmware: versione sulla scheda di memoria/memoria dell'apparecchio.
Versione attuale firmware: versione attuale dei componenti DRIVE-CLiQ.
Versione EPROM: versione EPROM attuale dei componenti DRIVE-CLiQ.

r7827 Update del firmware, indicazione della progressione / Update FW, progres

CU_S110-CAN, CU_S110-DP, CU_S110-PN

Modificabile: -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: -	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
- [%]	- [%]	- [%]

Descrizione: Indicazione della progressione dell'update del firmware di componenti DRIVE-CLiQ.

p7830 Diagnostica, selezione telegramma / Diag telegramma

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 4
Tipo di dati: Integer16	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: -	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
0	3	0

Descrizione: Scelta di un telegramma il cui contenuto deve essere rappresentato in p7831 ... p7836.

Valore:
0: Riservato
1: Primo telegramma ciclico di ricezione sensore 1
2: Primo telegramma ciclico di ricezione sensore 2
3: Primo telegramma ciclico di ricezione sensore 3

Dipendenza: Vedi anche: r7831, r7832, r7833, r7834, r7835, r7836

r7831[0...15] Telegramma, segnali di diagnostica / Tel Diag Signals

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 4
Tipo di dati: Integer16	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: -	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
0	15157	-

Descrizione: Visualizzazione dei segnali contenuti nel telegramma selezionato (p7830).

Valore:
0: UNUSED
1: UNKNOWN
102: SAPAR_ID_DSA_ALARM

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

110: SAPAR_ALARMBITS_FLOAT_0
111: SAPAR_ALARMBITS_FLOAT_1
112: SAPAR_ALARMBITS_FLOAT_2
113: SAPAR_ALARMBITS_FLOAT_3
114: SAPAR_ALARMBITS_FLOAT_4
115: SAPAR_ALARMBITS_FLOAT_5
10500: ENC_ID_TIME_PRETRIGGER
10501: ENC_ID_TIME_SEND_TELEG_1
10502: ENC_ID_TIME_CYCLE_FINISHED
10503: ENC_ID_TIME_DELTA_FUNMAN
10504: ENC_ID_SUBTRACE_CALCTIMES
10505: ENC_ID_SYNO_PERIOD
10516: ENC_ID_ADC_TRACK_A
10517: ENC_ID_ADC_TRACK_B
10518: ENC_ID_ADC_TRACK_C
10519: ENC_ID_ADC_TRACK_D
10520: ENC_ID_ADC_TRACK_A_SAFETY
10521: ENC_ID_ADC_TRACK_B_SAFETY
10523: ENC_ID_ADC_TEMP_1
10526: ENC_ID_ADC_TRACK_R
10532: ENC_ID_TRACK_AB_X
10533: ENC_ID_TRACK_AB_Y
10534: ENC_ID_OFFSET_CORR_AB_X
10535: ENC_ID_OFFSET_CORR_AB_Y
10536: ENC_ID_AB_ABS_VALUE
10537: ENC_ID_TRACK_CD_X
10538: ENC_ID_TRACK_CD_Y
10539: ENC_ID_TRACK_CD_ABS
10542: ENC_ID_AB_RAND_X
10543: ENC_ID_AB_RAND_Y
10544: ENC_ID_AB_RAND_ABS_VALUE
10545: ENC_ID_SUBTRACE_ABS_ARRAY
10546: ENC_ID_PROC_OFFSET_0
10547: ENC_ID_PROC_OFFSET_4
10564: ENC_SELFTEMP_ACT
10565: ENC_ID_MOTOR_TEMP_TOP
10566: ENC_ID_MOTOR_TEMP_1
10580: ENC_ID_RESISTANCE_1
10590: ENC_ID_ANA_CHAN_A
10591: ENC_ID_ANA_CHAN_B
10592: ENC_ID_ANA_CHAN_X
10593: ENC_ID_ANA_CHAN_Y
10596: ENC_ID_AB_ANGLE
10597: ENC_ID_CD_ANGLE
10598: ENC_ID_MECH_ANGLE_HI
10599: ENC_ID_RM_POS_PHI_COMMU
10600: ENC_ID_PHI_COMMU
10612: ENC_ID_DIFF_CD_INC
10613: ENC_ID_RM_POS_PHI_COMMU_RFG
10628: ENC_ID_MECH_ANGLE
10629: ENC_ID_MECH_RM_POS
10644: ENC_ID_INIT_VEKTOR
10645: FEAT_INIT_VEKTOR
10660: ENC_ID_SENSOR_STATE
10661: ENC_ID_BASIC_SYSTEM
10662: ENC_ID_REFMARK_STATUS
10663: ENC_ID_DSA_STATUS1_SENSOR
10664: ENC_ID_DSA_RMSTAT_HANDSHAKE
10665: ENC_ID_DSA_CONTROL1_SENSOR
10667: ENC_ID_SAFETY
10676: ENC_ID_COUNTCORR_SAW_VALUE
10677: ENC_ID_COUNTCORR_ABS_VALUE
10678: ENC_ID_SAWTOOTH_CORR
10692: ENC_ID_RESISTANCE_CALIB_INSTANT

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

10693: ENC_ID_SERPROT_POS
10724: ENC_ID_ACT_FUNMAN_FUNCTION
10725: ENC_ID_SAFETY_COUNTER_CRC
10740: ENC_ID_POS_ABSOLUT
10741: ENC_ID_POS_REFMARK
10742: ENC_ID_SAWTOOTH
10743: ENC_ID_SAFETY_PULSE_COUNTER
10756: ENC_ID_DSA_ACTUAL_SPEED
10757: ENC_ID_SPEED_DEV_ABS
10772: ENC_ID_DSA_POS_XIST1
10788: ENC_ID_AB_CROSS_CORR
10789: ENC_ID_AB_GAIN_Y_CORR
10790: ENC_ID_AB_PEAK_CORR
11825: ENC_ID_RES_TRANSITION_RATIO
11826: ENC_ID_RES_PHASE_SHIFT
15150: ENC_ID_SPINDLE_S1_RAW
15151: ENC_ID_SPINDLE_S4_RAW
15152: ENC_ID_SPINDLE_S5_RAW
15155: ENC_ID_SPINDLE_S1_CAL
15156: ENC_ID_SPINDLE_S4_CAL
15157: ENC_ID_SPINDLE_S5_CAL

r7832[0...15] Telegramma, formato numero di diagnostica / Tel formato diag

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 4
Tipo di dati: Integer16	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: -	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
-1	14	-

Descrizione: Visualizzazione del formato numerico originale dei segnali contenuti nel telegramma selezionato.
Il relativo numero di segnale viene rappresentato nell'indice corrispondente di r7831.

Valore:
-1: Sconosciuto
0: Booleano
1: Signed 1 Byte
2: Signed 2 Byte
3: Signed 4 Byte
4: Signed 8 Byte
5: Unsigned 1 Byte
6: Unsigned 2 Byte
7: Unsigned 4 Byte
8: Unsigned 8 Byte
9: Float 4 byte
10: Double 8 Byte
11: mm gg aa HH MM SS MS DOW
12: Stringa ASCII
13: SIMUMERIK Frame-Type
14: SIMUMERIK Axis-Type

Dipendenza: Vedi anche: r7831

r7833[0...15] Telegramma, Diagnose Unsigned / Tel Diag Unsigned

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 4
Tipo di dati: Unsigned32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: -	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
-	-	-

Descrizione: Parametri per la visualizzazione di un segnale DSA in formato Unsigned Integer.
Il relativo numero di segnale viene rappresentato sull'indice corrispondente in r7831.

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

r7834[0...15] Telegramma, Diagnose Signed / Tel Diag Signed

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 4
Tipo di dati: Integer32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: -	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
-	-	-

Descrizione: Parametri per la visualizzazione di un segnale DSA in formato Signed Integer.
Il relativo numero di segnale viene rappresentato sull'indice corrispondente in r7831.

r7835[0...15] Telegramma, Diagnose Real / Tel Diag Real

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 4
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: -	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
-	-	-

Descrizione: Parametri per la visualizzazione di un segnale DSA in formato Float.
Il relativo numero di segnale viene rappresentato sull'indice corrispondente in r7831.

r7836[0...15] Telegramma, unità diagnostica / Tel Diag unità

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 4
Tipo di dati: Integer16	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: -	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
-1	147	-

Descrizione: Visualizzazione dell'unità di un segnale DSA.
Il relativo numero di segnale viene rappresentato sull'indice corrispondente in r7831.

Valore:

-1: Sconosciuto
0: Nessuno
1: Millimetro o grado
2: Millimetro
3: Gradi
4: mm/min o giri/min
5: Millimetri / min
6: Giri / min
7: m/sec^2 o V/sec^2
8: m/sec^2
9: V/sec^2
10: m/sec^3 o V/sec^3
11: m/sec^3
12: V/sec^3
13: sec
14: 16.667 / sec
15: mm/giro
16: ACX_UNIT_COMPENSATION_CORR
18: Newton
19: Kg
20: Chilogrammo metro^2
21: Percento
22: Hertz
23: Volt picco-picco
24: Ampere picco-picco
25: Gradi Celsius
26: Gradi

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

28: Millimetro o grado
29: Metri/minuto
30: Metri/secondo
31: Ohm
32: Millihenry
33: Newton metro
34: Newton metro/ampere
35: Volt/Ampere
36: Newton metro secondi/rad
38: 31.25 microsecondi
39: Microsecondi
40: Millisecondi
42: Kilowatt
43: Microampere picco-picco
44: Volt-secondi
45: Microvolt-secondi
46: Micronewton metro
47: Ampere/volt-secondi
48: Per mille
49: Hertz / secondo
53: Micrometro o milligrado
54: Micrometro
55: Milligrado
59: Nanometro
61: Newton/Ampere
62: Volt-secondi/metro
63: Newton-secondi/metro
64: Micronewton
65: Litri/minuto
66: Bar
67: Centimetri cubi
68: Millimetro/Volt minuto
69: Newton / Volt
80: Millivolt picco-picco
81: Volt effettivi
82: Millivolt effettivi
83: Ampere effettivo
84: Microampere effettivi
85: Micrometri/giro
90: Decimi di secondo
91: Centesimi di secondo
92: 10 microsecondi
93: Impulsi
94: 256 impulsi
95: Decimi d'impulso
96: Giri
97: 100 giri / minuto
98: 10 giri / minuto
99: 0.1 giri / minuto
100: Millesimi di giro / minuto
101: Impulsi / secondo
102: 100 impulsi / secondo
103: 10 giri / (minuto x secondo)
104: 10000 impulsi/secondo^2
105: 0.1 Hertz
106: 0.01 Hertz
107: 0.1 / secondi
108: Fattore 0.1
109: Fattore 0.01
110: Fattore 0.001
111: Fattore 0.0001
112: 0.1 Volt picco-picco
113: 0.1 Volt picco-picco
114: 0.1 Ampere picco-picco

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

115: Watt
116: 100 Watt
117: 10 Watt
118: 0.01 percento
119: 1/secondo^3
120: 0.01 percento/millisecondo
121: Impulsi / giro
122: Microfarad
123: Milliohm
124: 0.01 Newton metro
125: Chilogrammo millimetro^2
126: Rad/(secondo Newton metri)
127: Henry
128: Kelvin
129: Ore
130: Kilohertz
131: Milliampere picco-picco
132: Millifarad
133: Metro
135: Kilowattore
136: Percento
137: Ampere/Volt
138: Volt
139: Millivolt
140: Microvolt
141: Ampere
142: Milliampere
143: Microampere
144: Milliampere effettivi
145: Millimetro
146: Nanometro
147: Joule

r7843[0...20] Numero di serie scheda di memoria / N. serie mem_card

CU_S110-CAN, CU_S110-DP, CU_S110-PN

Modificabile: -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 1
Tipo di dati: Unsigned8	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: -	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
-	-	-

Descrizione: Visualizzazione del numero di serie attuale della scheda di memoria.
Negli indici vengono visualizzati i singoli caratteri del numero di serie in codice ASCII.

Dipendenza: Vedi anche: p9920, p9921

Attenzione: Una tabella ASCII (estratto) si può trovare ad es. in appendice al Manuale delle liste.

Nota: Esempio di visualizzazione di un numero di serie di una scheda di memoria:
r7843[0] = 49 dec --> carattere ASCII = "1" --> carattere 1 del numero di serie
r7843[1] = 49 dec --> carattere ASCII = "1" --> carattere 2 del numero di serie
r7843[2] = 49 dec --> carattere ASCII = "1" --> carattere 3 del numero di serie
r7843[3] = 57 dec --> carattere ASCII = "9" --> carattere 4 del numero di serie
r7843[4] = 50 dec --> carattere ASCII = "2" --> carattere 5 del numero di serie
r7843[5] = 51 dec --> carattere ASCII = "3" --> carattere 6 del numero di serie
r7843[6] = 69 dec --> carattere ASCII = "E" --> carattere 7 del numero di serie
r7843[7] = 0 dec --> carattere ASCII = " " --> carattere 8 del numero di serie
...
r7843[19] = 0 dec --> carattere ASCII = " " --> carattere 20 del numero di serie
r7843[20] = 0 dec
Numero di serie = 111923E

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

r7844[0...1] Versione firmware su scheda di memoria/memoria apparecchio / FW scheda/mem.app.

CU_S110-CAN, CU_S110-DP, CU_S110-PN

Modificabile: -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 1
Tipo di dati: Unsigned32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: -	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
-	-	-

Descrizione: Visualizzazione della versione del firmware presente sulla scheda di memoria/memoria dell'apparecchio.
Indice 0: Versione firmware interna (ad es. 01203300).
Indice 1: Versione firmware esterna (ad es. 01020000 -> 1.2).

r7850[0...23] Oggetto di azionamento operativo / non operativo / DO operativo

CU_S110-CAN, CU_S110-DP, CU_S110-PN

Modificabile: -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 4
Tipo di dati: Integer16	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: -	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
-32786	32767	-

Descrizione: Indicazione se per un oggetto di azionamento attivato sono presenti o meno tutte le componenti di topologia attivate (oppure se è possibile accedervi).
0: Oggetto di azionamento non operativo
1: Oggetto di azionamento operativo

p7852 Numero indici per r7853 / Num. indici r7853

CU_S110-CAN, CU_S110-DP, CU_S110-PN

Modificabile: U, T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 4
Tipo di dati: Unsigned16	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: -	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
1	200	1

Descrizione: Visualizzazione del numero di indici per r7853[0...n].
Questo corrisponde al numero di componenti DRIVE-CLiQ presenti nella topologia di riferimento.

Dipendenza: Vedi anche: r7853

Nota: I valori sono validi se dopo l'avvio viene raggiunto lo stato "Inizializzazione terminata" (r3988 = 800) per tutte le Control Unit presenti.

r7853[0...n] Componente presente/assente / Comp. presente

CU_S110-CAN, CU_S110-DP, CU_S110-PN

Modificabile: -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 4
Tipo di dati: Unsigned16	**Indice dinamico:** p7852	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: -	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
0000 hex	FFFF hex	-

Descrizione: Visualizzazione del numero di componente e della presenza o assenza di questo componente.
Highbyte: numero di componente
Lowbyte: 0/1 (non presente/presente)

Dipendenza: Vedi anche: p7852

Nota: I valori sono validi se dopo l'avvio viene raggiunto lo stato "Inizializzazione terminata" (r3988 = 800) per tutte le Control Unit presenti.

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

p7857 Modalità avviamento parziale / Modo avvio parz.

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: U, T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 4
Tipo di dati: Integer16	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: -	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
0	1	1

Descrizione: Impostazione della modalità per l'avviamento parziale.

Valore:
0: Avviamento parziale manuale
1: Avviamento parziale automatico

Nota: Per p7857 = 0 (avvio parziale manuale) vale:
Per attivare l'avviamento parziale si deve impostare questo parametro a 1.

p7859[0...199] Numero di componente globale / N_comp. globale

CU_S110-CAN, CU_S110-DP, CU_S110-PN

Modificabile: U, T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 4
Tipo di dati: Integer16	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: -	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 0
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
-32786	32767	0

Descrizione: Impostazione del numero di componente globale ed univoco in un sistema di azionamento con più Control Unit.
Ogni indice del parametro corrisponde ad un possibile numero di componente locale sulla rispettiva Control Unit.
Gli indici sono assegnati ai numeri di componente globali come segue:
p7859[0]: non utilizzato
p7859[1]: impostazione del numero di componente globale per il numero di componente locale 1
p7859[2]: impostazione del numero di componente globale per il numero di componente locale 2
...
p7859[199]: impostazione del numero di componente globale per il numero di componente locale 199

Attenzione: L'impostazione di questo parametro viene eseguita utilizzando naturalmente un idoneo software di messa in servizio (ad es. UpdateAgent, STARTER, SCOUT).
Una modifica del parametro tramite AOP (Advanced Operator Panel) o BOP (Basic Operator Panel) può distruggere un'impostazione univoca e valida.

Nota: Il parametro non viene influenzato dall'impostazione di fabbrica.

r7867 Modifiche di stato e di configurazione globali / Modifiche globali

CU_S110-CAN, CU_S110-DP, CU_S110-PN

Modificabile: -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 4
Tipo di dati: Unsigned32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: -	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
-	-	-

Descrizione: Visualizzazione delle modifiche di stato e di configurazione di tutti gli oggetti azionamento in tutto l'apparecchio.
In caso di modifica dello stato o della configurazione della Control Unit o di un oggetto di azionamento, il valore di questo parametro viene incrementato.

Dipendenza: Vedi anche: r7868, r7869, r7870

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

r7868[0...24] Modifiche configurazione, oggetto di azionamento, rimando / Mod_config DO rim.

CU_S110-CAN, CU_S110-DP, CU_S110-PN

Modificabile: -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 4
Tipo di dati: Unsigned32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: -	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
-	-	-

Descrizione:
Rimando agli oggetti di azionamento la cui configurazione si è modificata.
Indice 0:
modificando uno dei seguenti indici, viene aumentato il valore in questo indice.
Indice 1...n:
l'oggetto di azionamento con il numero di oggetto in p0101[n-1] ha modificato la propria configurazione.
Esempio:
r7868[3] è stato incrementato rispetto all'ultima lettura.
--> la configurazione dell'oggetto di azionamento con il numero di oggetto in p0101[2] è stata modificata.

Indice:
[0] = Somma degli indici successivi
[1] = Numero oggetto in p0101[0]
[2] = Numero oggetto in p0101[1]
[3] = Numero oggetto in p0101[2]
[4] = Numero oggetto in p0101[3]
[5] = Numero oggetto in p0101[4]
[6] = Numero oggetto in p0101[5]
[7] = Numero oggetto in p0101[6]
[8] = Numero oggetto in p0101[7]
[9] = Numero oggetto in p0101[8]
[10] = Numero oggetto in p0101[9]
[11] = Numero oggetto in p0101[10]
[12] = Numero oggetto in p0101[11]
[13] = Numero oggetto in p0101[12]
[14] = Numero oggetto in p0101[13]
[15] = Numero oggetto in p0101[14]
[16] = Numero oggetto in p0101[15]
[17] = Numero oggetto in p0101[16]
[18] = Numero oggetto in p0101[17]
[19] = Numero oggetto in p0101[18]
[20] = Numero oggetto in p0101[19]
[21] = Numero oggetto in p0101[20]
[22] = Numero oggetto in p0101[21]
[23] = Numero oggetto in p0101[22]
[24] = Numero oggetto in p0101[23]

Dipendenza:
Vedi anche: p0101, r7867, r7871

r7869[0...24] Modifiche dello stato, oggetto di azionamento, rimando / Mod_stato DO rim.

CU_S110-CAN, CU_S110-DP, CU_S110-PN

Modificabile: -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 4
Tipo di dati: Unsigned32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: -	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
-	-	-

Descrizione:
Rimando agli oggetti di azionamento il cui stato si è modificato.
Indice 0:
modificando uno dei seguenti indici, viene aumentato il valore in questo indice.
Indice 1...n:
l'oggetto di azionamento con il numero di oggetto in p0101[n-1] ha modificato il proprio stato.

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

Esempio:

r7868[3] è stato incrementato rispetto all'ultima lettura.

--> lo stato dell'oggetto di azionamento con il numero di oggetto in p0101[2] è stato modificato.

Indice:
[0] = Somma degli indici successivi
[1] = Numero oggetto in p0101[0]
[2] = Numero oggetto in p0101[1]
[3] = Numero oggetto in p0101[2]
[4] = Numero oggetto in p0101[3]
[5] = Numero oggetto in p0101[4]
[6] = Numero oggetto in p0101[5]
[7] = Numero oggetto in p0101[6]
[8] = Numero oggetto in p0101[7]
[9] = Numero oggetto in p0101[8]
[10] = Numero oggetto in p0101[9]
[11] = Numero oggetto in p0101[10]
[12] = Numero oggetto in p0101[11]
[13] = Numero oggetto in p0101[12]
[14] = Numero oggetto in p0101[13]
[15] = Numero oggetto in p0101[14]
[16] = Numero oggetto in p0101[15]
[17] = Numero oggetto in p0101[16]
[18] = Numero oggetto in p0101[17]
[19] = Numero oggetto in p0101[18]
[20] = Numero oggetto in p0101[19]
[21] = Numero oggetto in p0101[20]
[22] = Numero oggetto in p0101[21]
[23] = Numero oggetto in p0101[22]
[24] = Numero oggetto in p0101[23]

Dipendenza: Vedi anche: p0101, r7867, r7872

r7870[0...7] Modifiche di configurazione globali / Mod_conf globali

CU_S110-CAN, CU_S110-DP, CU_S110-PN

Modificabile: -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 4
Tipo di dati: Unsigned32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: -	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
-	-	-

Descrizione: Visualizzazione delle modifiche di configurazione di tutti gli oggetti azionamento in tutto l'apparecchio.

Indice:
[0] = Somma degli indici successivi
[1] = r7871[0] di un oggetto di azionamento
[2] = p0101 o r0102
[3] = Configurazione PROFIBUS (p0978)
[4] = Topologia attuale DRIVE-CLiQ (r9900 o r9901)
[5] = Topologia di riferimento DRIVE-CLiQ (r9902 o r9903)
[6] = Porte DRIVE-CLiQ (p0109)
[7] = Applicazioni OA

Dipendenza: Vedi anche: r7867, r7871

Nota: Indice 0:

Modificando uno dei seguenti indici viene incrementato il valore in questo indice.

Indice 1:

configurazione oggetti di azionamento. Modificando r7871[0] su un oggetto di azionamento viene incrementato il valore in questo indice.

Indice 2:

configurazione apparecchio oggetti di azionamento. Modificando p0101 o r0102 viene incrementato il valore in questo indice.

Indice 3:

configurazione PROFIBUS apparecchio. Modificando p0978 viene incrementato il valore in questo indice.

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

Indice 4:
topologia attuale DRIVE-CLiQ Modificando r9900 o r9901 viene incrementato il valore in questo indice.
Indice 5:
topologia di riferimento DRIVE-CLiQ. Modificando p9902 o p9903 viene incrementato il valore in questo indice.
Indice 6:
Porte DRIVE-CLiQ. Modificando p0109 viene incrementato il valore in questo indice.
Indice 7:
Applicazioni OA. Modificando le applicazioni OA viene incrementato il valore in questo indice.

r7871[0...10] Modifiche di configurazione oggetto di azionamento / Mod_config DO

CU_S110-CAN, CU_S110-DP, CU_S110-PN			
	Modificabile: -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 4
	Tipo di dati: Unsigned32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** -
	Gruppo Par.: -	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
	Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
	Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
	-	-	-

Descrizione: Visualizzazione delle modifiche di configurazione sull'oggetto di azionamento.

Indice:
[0] = Somma degli indici successivi
[1] = p0107 o p0108
[2] = Nome oggetto di azionamento (p0199)
[3] = Parametri rilevanti per la struttura (ad es. p0180)
[4] = Interconnessioni BICO
[5] = Attivare/disattivare oggetto di azionamento
[6] = Backup dei dati necessario
[7] = Riservato
[8] = Parametro di riferimento o di commutazione (ad es. p2000)
[9] = Numero parametri mediante Drive Control Chart (DCC)
[10] = p0107 o p0108

Dipendenza: Vedi anche: r7868, r7870

Nota:
Per l'indice 0:
Modificando uno dei seguenti indici viene incrementato il valore in questo indice.
Per l'indice 1:
Messa in servizio dell'oggetto di azionamento. Modificando p0107 o p0108 viene incrementato il valore in questo indice.
Per l'indice 2:
nome oggetto di azionamento. Modificando p0199 viene incrementato il valore in questo indice.
Per l'indice 3:
struttura oggetto di azionamento. Modificando un parametro rilevante per la struttura (ad es. quantità dei blocchi di dati) viene incrementato il valore in questo indice.
Per l'indice 4:
interconnessioni BICO oggetto di azionamento. Modificando r3977 viene incrementato il valore in questo indice.
Per l'indice 5:
Attività dell'oggetto di azionamento Modificando p0105 viene incrementato il valore in questo indice.
Per l'indice 6:
backup dei dati oggetto di azionamento.
0: non vi sono modifiche di parametri da memorizzare.
1: vi sono modifiche di parametri da memorizzare.
Per l'indice 8:
commutazione unità oggetto di azionamento. Modificando i parametri di riferimento o di commutazione (ad es. p2000, p0304) viene incrementato il valore in questo indice.
Per l'indice 9:
Numero parametri oggetto di azionamento. In caso di modifica del numero di parametri mediante caricamento di Drive Control Chart (DCC), il valore viene incrementato in questo indice.
Per l'indice 10:
configurazione oggetto di azionamento. Modificando p0107 o p0108 viene incrementato il valore in questo indice.

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

r7871[0...15] Modifiche di configurazione oggetto di azionamento / Mod_config DO

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN			
	Modificabile: -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 4
	Tipo di dati: Unsigned32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** -
	Gruppo Par.: -	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
	Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
	Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
	-	-	-

Descrizione: Visualizzazione delle modifiche di configurazione sull'oggetto di azionamento.

Indice:
[0] = Somma degli indici successivi
[1] = p0010, p0107 o p0108
[2] = Nome oggetto di azionamento (p0199)
[3] = Parametri rilevanti per la struttura (ad es. p0180)
[4] = Interconnessioni BICO
[5] = Attivare/disattivare oggetto di azionamento
[6] = Backup dei dati necessario
[7] = Attivare/disattivare componente
[8] = Parametro di riferimento o di commutazione (ad es. p2000)
[9] = Numero parametri mediante Drive Control Chart (DCC)
[10] = p0107 o p0108
[11] = p0530 o p0531
[12] = Riservato
[13] = Riservato
[14] = Riservato
[15] = SERVO o VECTOR (ad es. p0300)

Dipendenza: Vedi anche: r7868, r7870

Nota:
Per l'indice 0:
Modificando uno dei seguenti indici viene incrementato il valore in questo indice.
Per l'indice 1:
Messa in servizio dell'oggetto di azionamento. Modificando p0010, p0107 o p0108 viene incrementato il valore in questo indice.
Per l'indice 2:
nome oggetto di azionamento. Modificando p0199 viene incrementato il valore in questo indice.
Per l'indice 3:
struttura oggetto di azionamento. Modificando un parametro rilevante per la struttura (ad es. quantità dei blocchi di dati) viene incrementato il valore in questo indice.
Per l'indice 4:
interconnessioni BICO oggetto di azionamento. Modificando r3977 viene incrementato il valore in questo indice.
Per l'indice 5:
Attività dell'oggetto di azionamento Modificando p0105 viene incrementato il valore in questo indice.
Per l'indice 6:
backup dei dati oggetto di azionamento.
0: non vi sono modifiche di parametri da memorizzare.
1: vi sono modifiche di parametri da memorizzare.
Per l'indice 7:
Attività componente oggetto di azionamento: modificando p0125 o p0145 viene incrementato il valore in questo indice.
Per l'indice 8:
commutazione unità oggetto di azionamento. Modificando i parametri di riferimento o di commutazione (ad es. p2000, p0304) viene incrementato il valore in questo indice.
Per l'indice 9:
Numero parametri oggetto di azionamento. In caso di modifica del numero di parametri mediante caricamento di Drive Control Chart (DCC), il valore viene incrementato in questo indice.
Per l'indice 10:
configurazione oggetto di azionamento. Modificando p0107 o p0108 viene incrementato il valore in questo indice.

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

Per l'indice 11:

Oggetto di azionamento Cuscinetto. Modificando p0530 o p0531 viene incrementato il valore in questo indice.

Per l'indice 15:

Configurazione SERVO/VECTOR. Modificando p0300, p0301 o p0400 viene incrementato il valore in questo indice.

r7872[0...3] Modifiche di stato dell'oggetto di azionamento / Modif. stato DO

Tutti gli oggetti

Modificabile: -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 4
Tipo di dati: Unsigned32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: -	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
-	-	-

Descrizione:

Visualizzazione delle modifiche di stato sull'oggetto di azionamento.

Indice 0:

Modificando uno dei seguenti indici viene incrementato il valore in questo indice.

Indice 1:

Anomalie oggetto di azionamento. Modificando r0944, il valore in questo indice viene incrementato.

Indice 2:

Avvisi oggetto di azionamento. Se cambia r2121, il valore in questo indice viene incrementato.

Indice 3:

Messaggi Safety oggetto di azionamento. Se cambia r9744, il valore in questo indice viene incrementato.

Indice:

[0] = Somma degli indici successivi
[1] = Anomalie (r0944)
[2] = Avvisi (r2121)
[3] = Messaggi Safety (r9744)

Dipendenza:

Vedi anche: r7869

p7900[0...23] Priorità oggetto di azionamento / Priorità DO

CU_S110-CAN, CU_S110-DP, CU_S110-PN

Modificabile: U, T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 4
Tipo di dati: Unsigned16	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: -	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
0	65535	0

Descrizione:

Impostazione della priorità per l'elaborazione degli oggetti di azionamento presenti nel sistema.

Il parametro consente l'impostazione di una sequenza libera per l'elaborazione degli oggetti di azionamento. A questo scopo tutti i numeri degli oggetti di azionamento presenti nel sistema devono essere scritti, nella sequenza desiderata, nei corrispondenti indici del parametro. Questa sequenza diventa attiva senza verifica di plausibilità dopo un nuovo avvio.

Per l'impostazione di fabbrica valgono le seguenti priorità di elaborazione:

- Gli oggetti di azionamento vengono preclassificati secondo il tipo come segue: CONTROL UNIT, INFEED, SERVO, VECTOR, TM, HUB, CU-LINK

- Se il tipo è uguale, la classificazione avviene per ordine crescente secondo il numero di oggetto di azionamento, ossia la priorità dell'elaborazione comincia dal numero più basso.

Indice:

[0] = Numero dell'oggetto di azionamento Control Unit
[1] = Numero dell'oggetto di azionamento oggetto 1
[2] = Numero dell'oggetto di azionamento oggetto 2
[3] = Numero dell'oggetto di azionamento oggetto 3
[4] = Numero dell'oggetto di azionamento oggetto 4
[5] = Numero dell'oggetto di azionamento oggetto 5
[6] = Numero dell'oggetto di azionamento oggetto 6
[7] = Numero dell'oggetto di azionamento oggetto 7
[8] = Numero dell'oggetto di azionamento oggetto 8
[9] = Numero dell'oggetto di azionamento oggetto 9
[10] = Numero dell'oggetto di azionamento oggetto 10

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

[11] = Numero dell'oggetto di azionamento oggetto 11
[12] = Numero dell'oggetto di azionamento oggetto 12
[13] = Numero dell'oggetto di azionamento oggetto 13
[14] = Numero dell'oggetto di azionamento oggetto 14
[15] = Numero dell'oggetto di azionamento oggetto 15
[16] = Numero dell'oggetto di azionamento oggetto 16
[17] = Numero dell'oggetto di azionamento oggetto 17
[18] = Numero dell'oggetto di azionamento oggetto 18
[19] = Numero dell'oggetto di azionamento oggetto 19
[20] = Numero dell'oggetto di azionamento oggetto 20
[21] = Numero dell'oggetto di azionamento oggetto 21
[22] = Numero dell'oggetto di azionamento oggetto 22
[23] = Numero dell'oggetto di azionamento oggetto 23

Attenzione: Questo parametro può essere utilizzato solo da personale qualificato del servizio di assistenza.

Nota: In caso di utilizzo di numeri uguali di oggetti di azionamento e di immissione incompleta dei numeri di azionamento presenti nel sistema, il contenuto di questo parametro viene completamente ignorato. In tal caso viene applicato il comportamento definito nell'impostazione di fabbrica.

r7901[0...43] Tempi di campionamento / Tempi campionam.

CU_S110-CAN, CU_S110-DP, CU_S110-PN

Modificabile: -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 4
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: -	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
- [µs]	- [µs]	- [µs]

Descrizione: Visualizzazione dei tempi di campionamento presenti attualmente sull'apparecchio di azionamento.
Per r7901[x] = 0 vale: L'intervallo di tempo non è attivo.

r7903 Tempi di campionamento hardware non ancora occupati / T_camp. HW liberi

CU_S110-CAN, CU_S110-DP, CU_S110-PN

Modificabile: -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: Unsigned16	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: -	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
-	-	-

Descrizione: Visualizzazione del numero di tempi di campionamento hardware non ancora occupati.
Questi tempi di campionamento liberi possono essere utilizzati dalle applicazioni OA come DCC (Drive Control Chart) o FBLOCKS (blocchi funzione liberi).

Nota: OA: Open Architecture

p8500[0...7] BI: Trasferimento dati 0 bit per bit / Transfer 0 bit

CU_S110-CAN, CU_S110-DP, CU_S110-PN

Modificabile: U, T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 2
Tipo di dati: Unsigned32 / Binary	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: -	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
-	-	0

Descrizione: Impostazione della sorgente del segnale per il trasferimento dati bit per bit.
Questi segnali sono disponibili in BO: r8510.0 ... 7 per ulteriori interconnessioni.

Indice:
[0] = Segnale di invio per BO: r8510.0
[1] = Segnale di invio per BO: r8510.1
[2] = Segnale di invio per BO: r8510.2
[3] = Segnale di invio per BO: r8510.3
[4] = Segnale di invio per BO: r8510.4
[5] = Segnale di invio per BO: r8510.5

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

[6] = Segnale di invio per BO: r8510.6
[7] = Segnale di invio per BO: r8510.7

Dipendenza: Vedi anche: r8510

p8501[0...21] BI: Trasferimento dati 1 bit per bit / Transfer 1 bit

CU_S110-CAN, CU_S110-DP, CU_S110-PN

Modificabile: U, T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 2
Tipo di dati: Unsigned32 / Binary	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: -	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
-	-	0

Descrizione: Impostazione della sorgente del segnale per il trasferimento dati bit per bit.
Questi segnali sono disponibili in BO: r8511.0 ... 15 per ulteriori interconnessioni.

Indice:
[0] = Segnale di invio per BO: r8511.0
[1] = Segnale di invio per BO: r8511.1
[2] = Segnale di invio per BO: r8511.2
[3] = Segnale di invio per BO: r8511.3
[4] = Segnale di invio per BO: r8511.4
[5] = Segnale di invio per BO: r8511.5
[6] = Segnale di invio per BO: r8511.6
[7] = Segnale di invio per BO: r8511.7
[8] = Segnale di invio per BO: r8511.8
[9] = Segnale di invio per BO: r8511.9
[10] = Segnale di invio per BO: r8511.10
[11] = Segnale di invio per BO: r8511.11
[12] = Segnale di invio per BO: r8511.12
[13] = Segnale di invio per BO: r8511.13
[14] = Segnale di invio per BO: r8511.14
[15] = Segnale di invio per BO: r8511.15
[16] = Segnale di invio per BO: r8511.16
[17] = Segnale di invio per BO: r8511.17
[18] = Segnale di invio per BO: r8511.18
[19] = Segnale di invio per BO: r8511.19
[20] = Segnale di invio per BO: r8511.20
[21] = Segnale di invio per BO: r8511.21

Dipendenza: Vedi anche: r8511

p8502 CI: Trasferimento dati 0 parola per parola / Transfer 0 word

CU_S110-CAN, CU_S110-DP, CU_S110-PN

Modificabile: U, T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 2
Tipo di dati: Unsigned32 / Integer32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: -	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** PERCENT	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
-	-	0

Descrizione: Impostazione della sorgente del segnale per il trasferimento dati parola per parola (segnale di processo).
Questo valore di segnale è disponibile in CO: r8512 per ulteriori interconnessioni.

Dipendenza: Vedi anche: r8512

p8503 CI: Trasferimento dati 1 parola per parola / Transfer 1 word

CU_S110-CAN, CU_S110-DP, CU_S110-PN

Modificabile: U, T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 2
Tipo di dati: Unsigned32 / Integer32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: -	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** PERCENT	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
-	-	0

Descrizione: Impostazione della sorgente del segnale per il trasferimento dati parola per parola (segnale di processo).

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

Questo valore di segnale è disponibile in CO: r8513 per ulteriori interconnessioni.

Dipendenza: Vedi anche: r8513

p8504 CI: Trasferimento dati 2 parola per parola / Transfer 2 word

CU_S110-CAN, CU_S110-DP, CU_S110-PN

Modificabile: U, T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 2
Tipo di dati: Unsigned32 / Integer32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: -	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** PERCENT	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
-	-	0

Descrizione: Impostazione della sorgente del segnale per il trasferimento dati parola per parola (segnale di processo).
Questo valore di segnale è disponibile in CO: r8514 per ulteriori interconnessioni.

Dipendenza: Vedi anche: r8514

p8505 CI: Trasferimento dati 3 parola per parola / Transfer 3 word

CU_S110-CAN, CU_S110-DP, CU_S110-PN

Modificabile: U, T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 2
Tipo di dati: Unsigned32 / Integer32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: -	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** PERCENT	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
-	-	0

Descrizione: Impostazione della sorgente del segnale per il trasferimento dati parola per parola (segnale di processo).
Questo valore di segnale è disponibile in CO: r8515 per ulteriori interconnessioni.

Dipendenza: Vedi anche: r8515

r8510.0...7 BO: Trasferimento dati ricevuti 0 bit per bit / Trans 0 bit ricev.

CU_S110-CAN, CU_S110-DP, CU_S110-PN

Modificabile: -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 2
Tipo di dati: Unsigned32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: -	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
-	-	-

Descrizione: Visualizzazione dei segnali dei dati ricevuti bit per bit.
Questi segnali sono stati interconnessi e trasmessi tramite BI: p8500[0...7].

Campo di bit:

Bit	Nome del segnale	Segnale 1	Segnale 0	FP
00	Segnale di ricezione da BI: p8500	On	Off	-
01	Segnale di ricezione da BI: p8500	On	Off	-
02	Segnale di ricezione da BI: p8500	On	Off	-
03	Segnale di ricezione da BI: p8500	On	Off	-
04	Segnale di ricezione da BI: p8500	On	Off	-
05	Segnale di ricezione da BI: p8500	On	Off	-
06	Segnale di ricezione da BI: p8500	On	Off	-
07	Segnale di ricezione da BI: p8500	On	Off	-

Dipendenza: Vedi anche: p8500

r8511.0...21 BO: Trasferimento dati ricevuti 1 bit per bit / Trans 1 bit ricev.

CU_S110-CAN, CU_S110-DP, CU_S110-PN

Modificabile: -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 2
Tipo di dati: Unsigned32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: -	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
-	-	-

Descrizione: Visualizzazione dei segnali dei dati ricevuti bit per bit.

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

Questi segnali sono stati interconnessi e trasmessi tramite BI: p8501[0...15].

Campo di bit:

Bit	Nome del segnale	Segnale 1	Segnale 0	FP
00	Segnale di ricezione da BI: p8501	On	Off	-
01	Segnale di ricezione da BI: p8501	On	Off	-
02	Segnale di ricezione da BI: p8501	On	Off	-
03	Segnale di ricezione da BI: p8501	On	Off	-
04	Segnale di ricezione da BI: p8501	On	Off	-
05	Segnale di ricezione da BI: p8501	On	Off	-
06	Segnale di ricezione da BI: p8501	On	Off	-
07	Segnale di ricezione da BI: p8501	On	Off	-
08	Segnale di ricezione da BI: p8501	On	Off	-
09	Segnale di ricezione da BI: p8501	On	Off	-
10	Segnale di ricezione da BI: p8501	On	Off	-
11	Segnale di ricezione da BI: p8501	On	Off	-
12	Segnale di ricezione da BI: p8501	On	Off	-
13	Segnale di ricezione da BI: p8501	On	Off	-
14	Segnale di ricezione da BI: p8501	On	Off	-
15	Segnale di ricezione da BI: p8501	On	Off	-
16	Segnale di ricezione da BI: p8501	On	Off	-
17	Segnale di ricezione da BI: p8501	On	Off	-
18	Segnale di ricezione da BI: p8501	On	Off	-
19	Segnale di ricezione da BI: p8501	On	Off	-
20	Segnale di ricezione da BI: p8501	On	Off	-
21	Segnale di ricezione da BI: p8501	On	Off	-

Dipendenza: Vedi anche: p8501

r8512 CO: Trasferimento dati ricevuti 0 parola per parola / Trans 0 parola ric

CU_S110-CAN, CU_S110-DP, CU_S110-PN

Modificabile: -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 2
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: -	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** PERCENT	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
- [%]	- [%]	- [%]

Descrizione: Visualizzazione dei segnali dei dati ricevuti parola per parola (segnale di processo).
Questo valore di segnale viene interconnesso e trasmesso tramite CI: p8502.

Dipendenza: Vedi anche: p8502

r8513 CO: Trasferimento dati ricevuti 1 parola per parola / Trans 1 parola ric

CU_S110-CAN, CU_S110-DP, CU_S110-PN

Modificabile: -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 2
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: -	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** PERCENT	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
- [%]	- [%]	- [%]

Descrizione: Visualizzazione dei segnali dei dati ricevuti parola per parola (segnale di processo).
Questo valore di segnale viene interconnesso e trasmesso tramite CI: p8503.

Dipendenza: Vedi anche: p8503

r8514 CO: Trasferimento dati ricevuti 2 parola per parola / Trans 2 parola ric

CU_S110-CAN, CU_S110-DP, CU_S110-PN

Modificabile: -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 2
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: -	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** PERCENT	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
- [%]	- [%]	- [%]

Descrizione: Visualizzazione dei segnali dei dati ricevuti parola per parola (segnale di processo).

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

Questo valore di segnale viene interconnesso e trasmesso tramite CI: p8504.

Dipendenza: Vedi anche: p8504

r8515 CO: Trasferimento dati ricevuti 3 parola per parola / Trans 3 parola ric

CU_S110-CAN, CU_S110-DP, CU_S110-PN

Modificabile: -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 2
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: -	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** PERCENT	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
- [%]	- [%]	- [%]

Descrizione: Visualizzazione dei segnali dei dati ricevuti parola per parola (segnale di processo).
Questo valore di segnale viene interconnesso e trasmesso tramite CI: p8505.

Dipendenza: Vedi anche: p8505

p8550 AOP LOCAL/REMOTE / AOP LOCAL/REMOTE

CU_S110-CAN, CU_S110-DP, CU_S110-PN

Modificabile: U, T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 4
Tipo di dati: Unsigned32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: -	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
-	-	0000 0000 0000 1001 bin

Descrizione: Impostazione per salvare la configurazione corrente dell'Advanced Operator Panel (AOP).

Campo di bit:

Bit	Nome del segnale	Segnale 1	Segnale 0	FP
00	Salvat. LOCALE	Sì	No	-
01	Avvio in LOCALE	Sì	No	-
02	Cambio in funzion.	Sì	No	-
03	OFF come OFF1	Sì	No	-
04	OFF come OFF2	Sì	No	-
05	OFF come OFF3	Sì	No	-
06	Riservato	Sì	No	-
07	Sx / dx attiva	Sì	No	-
08	F.imp.(JOG) attivo	Sì	No	-
09	Salvataggio valore riferimento numero di giri	Sì	No	-
14	Blocco comando	Sì	No	-
15	Blocco parametrizzazione	Sì	No	-

r8571[0...39] Macro ingr_bin(BI) / Macro BI

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 1
Tipo di dati: Unsigned32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: -	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 0
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
-	-	-

Descrizione: Visualizzazione dei file ACX memorizzati nella directory corrispondente della memoria non volatile.

Nota: Con valore = 9999999 vale: Il processo di lettura è ancora in corso.

r8572[0...39] Macro ingr. connettore (CI) per valori di rifer. di num. di giri / Macr CI n_rif.

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 1
Tipo di dati: Unsigned32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: -	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 0
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
-	-	-

Descrizione: Visualizzazione dei file ACX memorizzati nella directory corrispondente della memoria non volatile.

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

Nota: Con valore = 9999999 vale: Il processo di lettura è ancora in corso.

r8573[0...39] Macro ingr. connettore (CI) per valori di rifer. della coppia / MacrCI v.rif.copp

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 1
Tipo di dati: Unsigned32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: -	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 0
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
-	-	-

Descrizione: Visualizzazione dei file ACX memorizzati nella directory corrispondente della memoria non volatile.

Nota: Con valore = 9999999 vale: Il processo di lettura è ancora in corso.

r8600 CAN Device Type / Tipo dispos.

CU_S110-CAN

Modificabile: -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: Unsigned32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: Comunicazione	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
-	-	-

Descrizione: Visualizzazione degli apparecchi collegati al bus CAN dopo l'avviamento.
r8600
= 00000000 hex: nessun azionamento riconosciuto.
= 00020192 hex: 1 servoazionamento.

Nota: Corrisponde all'oggetto CANopen 1000 hex.
Per ogni azionamento rilevato, il Device Type viene inoltre visualizzato nell'oggetto 67FF hex.

r8601 CAN Error Register / Error Register

CU_S110-CAN

Modificabile: -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: Unsigned8	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: Comunicazione	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
-	-	-

Descrizione: Visualizzazione del registro errori di CANopen.
Bit 0: errore generico
Segnale 0: nessun errore presente.
Segnale 1: errore generico presente.
Bit 1 ... 3: non supportato (sempre segnale 0)
Bit 4: errore di comunicazione
Segnale 0: nessun messaggio nel campo 8700 ... 8799.
Segnale 1: almeno un messaggio presente (anomalia o avviso) nel campo 8700 ... 8799.
Bit 5 ... 6: non supportato (sempre segnale 0)
Bit 7: Anomalia all'esterno del campo da 8700 ... 8799
Segnale 0: nessun messaggio fuori del campo 8700 ... 8799.
Segnale 1: almeno un'anomalia fuori del campo 8700 ... 8799.

Nota: Corrisponde all'oggetto CANopen 1001 hex.

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

p8602 CAN SYNC-Object / SYNC-Object

CU_S110-CAN

Modificabile: T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: Unsigned32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: Comunicazione	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
0000 hex	FFFF FFFF hex	0080 hex

Descrizione: Impostazione dei parametri Oggetto SYNC per i seguenti oggetti CANopen:
- 1005 hex: COB-ID

Nota: SINAMICS funziona come utente SYNC.
COB-ID: CAN Object-Identification

p8603 CAN COB ID Emergency Message / COB ID EMCY Msg.

CU_S110-CAN

Modificabile: T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: Unsigned32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: Comunicazione	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
0000 hex	FFFF FFFF hex	0000 hex

Descrizione: Impostazione COB ID per le informazioni Emergency (telegrammi d'errore).
Corrisponde agli oggetti CANopen:
- 1014 hex: COB-ID

Nota: Se nel download viene caricato il valore predefinito 0, viene impostato automaticamente il valore predefinito CANopen 80 hex + Node ID.
Il valore 0 viene respinto online perché il COB-ID 0 secondo lo standard CANopen non è ammesso.
La commutazione del Node-ID tramite interruttore hardware sulla Control Unit o via software non influisce sul COB-ID EMCY. Resta attivo il valore memorizzato.

p8604[0...1] CAN Node Guarding / Node Guarding

CU_S110-CAN

Modificabile: T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: Unsigned16	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: -	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
0	65535	0

Descrizione: Impostazione dei parametri Node Guarding per i seguenti oggetti CANopen:
- 100C hex: Guard Time
- 100D hex: Life Time Factor

Il Life Time si ottiene moltiplicando il Guard Time per il Life Time Factor.

Indice: [0] = Intervallo di tempo [ms] per nuovo telegramma Node Guarding
[1] = Fattore di guasto di telegrammi Node Guarding

Dipendenza: Impostabile solo con Heartbeat Time = 0 (Heartbeat è disattivato).
Vedi anche: p8606

Nota: Con p8604[0] = 0 e/o p8604[1] = 0 il protocollo Node Guarding non viene utilizzato.
Può essere usato Node Guarding o Heartbeat.

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

p8606 CAN Producer Heartbeat Time / Prod Heartb Time

CU_S110-CAN

Modificabile: T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: Unsigned16	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: -	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
0 [ms]	65535 [ms]	0 [ms]

Descrizione: Impostazione del tempo [ms] per l'invio ciclico di telegrammi Heartbeat.
Il tempo ciclo minore è di 100 ms.
Scrivendo il valore 0 l'invio di telegrammi heartbeat viene interrotto.

Dipendenza: Impostabile solo con Guard Time = 0 (Node Guarding è disattivato).
Vedi anche: p8604

Nota: Corrisponde all'oggetto CANopen 1017 hex.
Può essere usato Node Guarding o Heartbeat.

r8607[0...3] CAN Identity Object / Identity Object

CU_S110-CAN

Modificabile: -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: Unsigned32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: Comunicazione	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
-	-	-

Descrizione: Visualizzazione di informazioni generali sull'apparecchio.

Indice:
[0] = Vendor ID
[1] = Product Code
[2] = Revision number
[3] = Serial number

Nota: Corrisponde all'oggetto CANopen 1018 hex.
Per l'indice 3:
Il numero di serie SINAMICS è formato da 60 bit. In questo indice vengono indicati i seguenti bit:
Bit 0 ... 19: numero corrente
Bit 20 ... 23: codice di produzione
- 0 hex: sviluppo
- 1 hex: P1 numero pezzo unico
- 2 hex: P2 numero pezzo unico
- 3 hex: WA numero pezzo unico
- 9 hex: campione
- F hex: tutti gli altri

Bit 24 ... 27: mese di fabbricazione (0 corrisponde a gennaio, B corrisponde a dicembre)
Bit 28 ... 31: anno di fabbricazione (0 corrisponde al 2002)

p8608[0...1] CAN Clear Bus Off Error / Err dis.canc.bus

CU_S110-CAN

Modificabile: U, T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: Integer16	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: -	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
0	1	0

Descrizione: Un Bus Off Error mette il controller CAN -Controller nello stato di inizializzazione.
Indice 0:
Avvio manuale del controller CAN dopo che è stata rimossa la causa dell'errore con p8608[0] = 1

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

Indice 1:

Attivazione della funzione di avvio automatico del bus CAN con p8608[1] = 1.

Nel giro di 2 secondi il controller CAN viene automaticamente riavviato finché non viene rimossa la causa dell'errore e ripristinata una connessione CAN.

Valore:
0: Inattivo
1: Avviare Controller CAN

Indice:
[0] = Funzione di avvio manuale del controller
[1] = Attivazione della funzione di avvio automatica del controller

Nota:
Indice 0:

Il parametro viene azzerato automaticamente dopo l'avvio.

p8609[0...1] CAN Error Behaviour / Err Behaviour

CU_S110-CAN

Modificabile: T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: Integer16	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: -	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
0	2	1

Descrizione:
Impostazione del comportamento del nodo CAN per quanto riguarda gli errori di comunicazione o gli errori degli apparecchi.

Valore:
0: Pre-Operational
1: Nessuna modifica
2: Stopped

Indice:
[0] = Comportamento in caso di errori di comunicazione
[1] = Comportamento in caso di errori appar.

Nota:
Corrisponde all'oggetto CANopen 1029 hex.

r8610[0...1] CAN First Server SDO / Primo server SDO

CU_S110-CAN

Modificabile: -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: Unsigned32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: Comunicazione	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
-	-	-

Descrizione:
Visualizzazione dell'Identifier (Client/Server e Server/Client) del canale SDO.

Indice:
[0] = Indicazione COB-ID da Client a Server
[1] = Indicazione COB-ID da Server a Client

Nota:
Corrisponde all'oggetto CANopen 1200 hex.

SDO: Service Data Object

p8611[0...82] CAN Pre-defined Error Field / Campo err predef.

CU_S110-CAN

Modificabile: U, T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: Unsigned32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: -	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
0000 hex	FFFF 1000 hex	0000 hex

Descrizione:
Visualizzazione del Pre-defined Error Field del nodo CAN.

Contiene il numero di tutti gli errori verificatisi, il numero degli errori per azionamento e gli errori secondo la loro cronologia.

I primi 16 bit rappresentano il codice di errore CANopen e i secondi 16 bit il codice di errore SINAMICS.

L'indice 1 presenta la stessa struttura, tuttavia nei secondi 16 bit l'ID del Drive Object rappresenta il codice di errore SINAMICS.

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

Codice di errore CANopen:

0000 hex: Non è presente alcun errore

8110 hex: Avviso A08751 presente

8120 hex: Avviso A08752 presente

8130 hex: Avviso A08700(F) con valore di avviso = 2 presente

1000 hex: Generic Error 1 presente (almeno un'anomalia all'esterno del campo 8700 ... 8799)

1001 hex: Generic Error 2 presente (almeno un avviso nel campo 8700 ... 8799 ad eccezione di A08751, A08752, A08700)

L'immissione del valore 0 nell'indice 0 provoca una tacitazione di tutti gli oggetti di azionamento. Le anomalie tacitate e gli avvisi rimossi vengono immediatamente eliminati dalla lista errori.

Indice:

[0] = Numero di tutti gli errori nell'apparecchio
[1] = Numero azionamento/numero errore più recente
[2] = Numero errori azionamento 1
[3] = Errore 1/azionam.1
[4] = Errore 2/azionam.1
[5] = Errore 3/azionam.1
[6] = Errore 4/azionam.1
[7] = Errore 5/azionam.1
[8] = Errore 6/azionam.1
[9] = Errore 7/azionam.1
[10] = Errore 8/azionam.1
[11] = Numero errori azionamento 2
[12] = Errore 1/azionam.2
[13] = Errore 2/azionam.2
[14] = Errore 3/azionam.2
[15] = Errore 4/azionam.2
[16] = Errore 5/azionam.2
[17] = Errore 6/azionam.2
[18] = Errore 7/azionam.2
[19] = Errore 8/azionam.2
[20] = Numero errori azionamento 3
[21] = Errore 1/azionam.3
[22] = Errore 2/azionam.3
[23] = Errore 3/azionam.3
[24] = Errore 4/azionam.3
[25] = Errore 5/azionam.3
[26] = Errore 6/azionam.3
[27] = Errore 7/azionam.3
[28] = Errore 8/azionam.3
[29] = Numero errori azionamento 4
[30] = Errore 1/azionam.4
[31] = Errore 2/azionam.4
[32] = Errore 3/azionam.4
[33] = Errore 4/azionam.4
[34] = Errore 5/azionam.4
[35] = Errore 6/azionam.4
[36] = Errore 7/azionam.4
[37] = Errore 8/azionam.4
[38] = Numero errori azionamento 5
[39] = Errore 1/azionam.5
[40] = Errore 2/azionam.5
[41] = Errore 3/azionam.5
[42] = Errore 4/azionam.5
[43] = Errore 5/azionam.5
[44] = Errore 6/azionam.5
[45] = Errore 7/azionam.5
[46] = Errore 8/azionam.5
[47] = Numero errori azionamento 6
[48] = Errore 1/azionam.6
[49] = Errore 2/azionam.6
[50] = Errore 3/azionam.6
[51] = Errore 4/azionam.6

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

[52] = Errore 5/azionam.6
[53] = Errore 6/azionam.6
[54] = Errore 7/azionam.6
[55] = Errore 8/azionam.6
[56] = Numero errori azionamento 7
[57] = Errore 1/azionam.7
[58] = Errore 2/azionam.7
[59] = Errore 3/azionam.7
[60] = Errore 4/azionam.7
[61] = Errore 5/azionam.7
[62] = Errore 6/azionam.7
[63] = Errore 7/azionam.7
[64] = Errore 8/azionam.7
[65] = Numero errori azionamento 8
[66] = Errore 1/azionam.8
[67] = Errore 2/azionam.8
[68] = Errore 3/azionam.8
[69] = Errore 4/azionam.8
[70] = Errore 5/azionam.8
[71] = Errore 6/azionam.8
[72] = Errore 7/azionam.8
[73] = Errore 8/azionam.8
[74] = Numero errori Control Unit
[75] = Errore 1/Control Unit
[76] = Errore 2/Control Unit
[77] = Errore 3/Control Unit
[78] = Errore 4/Control Unit
[79] = Errore 5/Control Unit
[80] = Errore 6/Control Unit
[81] = Errore 7/Control Unit
[82] = Errore 8/Control Unit

Nota: Corrisponde all'oggetto CANopen 1003 hex.

p8620 CAN Node-ID / Node-ID

CU_S110-CAN	**Modificabile:** T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 2
	Tipo di dati: Unsigned8	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** -
	Gruppo Par.: -	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
	Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
	Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
	1	127	126

Descrizione: Visualizzazione o impostazione del Node-ID CANopen.
Il Node-ID può essere impostato come segue:
1) Tramite switch indirizzi sulla Control Unit
--> p8620 è quindi di sola lettura e mostra l'ID Node impostato.
--> La modifica diventa attiva solo dopo un POWER ON.
--> Il Node-ID CANopen e l'indirizzo PROFIBUS sono identici.
2) Tramite p8620
--> Solo se l'indirizzo è impostato a 0 dallo switch degli indirizzi.
--> Il Node-ID è normalmente impostato su 126.
--> La modifica diventa attiva solo dopo il salvataggio e POWER ON.

Dipendenza: Vedi anche: r8621

Nota: Ogni modifica del Node-ID diventa attiva solo dopo un POWER ON.
Il Node-ID attivo viene visualizzato in r8621.
Il parametro non viene influenzato dall'impostazione di fabbrica.
L'impostazione indipendente del Node-ID CANopen e dell'indirizzo PROFIBUS è possibile solo tramite i parametri p0918 e p8620 (presupposto: l'indirizzo è impostato a 0 dallo switch degli indirizzi).

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

r8621 Node-ID CAN attivo / Node-ID att.

CU_S110-CAN

Modificabile: -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: Unsigned8	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: Comunicazione	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
-	-	-

Descrizione: Visualizzazione del Node-ID CANopen attivo.

Dipendenza: Vedi anche: p8620

p8622 CAN Bitrate / Bitrate

CU_S110-CAN

Modificabile: T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: Integer16	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: -	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
0	7	6

Descrizione: Impostazione di bitrate per il bus CAN.
Vengono scelti i relativi Bit Timing definiti in p8623 nel rispettivo sottoindice.
Esempio:
Bitrate = 20 kBit/s --> p8622 = 6 --> il relativo Bit Timing si trova in p8623[6].

Valore:
0: 1 MBit/s
1: 800 kBit/s
2: 500 kBit/s
3: 250 kBit/s
4: 125 kBit/s
5: 50 kBit/s
6: 20 kBit/s
7: 10 kBit/s

Dipendenza: Vedi anche: p8623

Nota: Il parametro non viene influenzato dall'impostazione di fabbrica.

p8623[0...7] CAN Bit Timing selection / Sel. timing Bit

CU_S110-CAN

Modificabile: T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: Unsigned32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: -	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
0000 hex	000F 7FFF hex	[0] 1405 hex
		[1] 1605 hex
		[2] 1C05 hex
		[3] 1C0B hex
		[4] 1C17 hex
		[5] 1C3B hex
		[6] 0002 1C15 hex
		[7] 0004 1C2B hex

Descrizione: Impostazione del Bit Timing per il controller C_CAN per il relativo bitrate impostato (p8622).
Nel parametro p8623[0...7] i bit sono suddivisi sui parametri seguenti del controller C_CAN:
Bit 0 ... 5: BRP (Baud Rate Prescaler)
Bit 6 ... 7: SJW (Synchronisation Jump Width)
Bit 8 ... 11: TSEG1 (Time Segment 1, prima del punto di campionamento)
Bit 12 ... 14: TSEG2 (Time Segment 2, dopo il punto di campionamento)
Bit 15: Riservato

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

Bit 16 ... 19: BRPE (Baud Rate Prescaler Extension)
Bit 20 ... 31: Riservato
Esempio:
Bitrate = 20 kBit/s --> p8622 = 6 --> il relativo Bit Timing si trova in p8623[6] --> 0001 2FB6

Raccomand.: Per l'impostazione del Bit Timing utilizzare i valori di fabbrica.

Indice:
[0] = 1 MBit/s
[1] = 800 kBit/s
[2] = 500 kBit/s
[3] = 250 kBit/s
[4] = 125 kBit/s
[5] = 50 kBit/s
[6] = 20 kBit/s
[7] = 10 kBit/s

Dipendenza: Vedi anche: p8622

Nota: Il parametro non viene influenzato dall'impostazione di fabbrica.

p8630[0...2] CAN Oggetti virtuali / Oggetti virtuali

CU_S110-CAN

Modificabile: U, T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: Unsigned16	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: Comunicazione	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
0	65535	0

Descrizione: Impostazione per la selezione degli oggetti di azionamento (indice 0), l'area sottoindice (indice 1) e l'area parametri (indice 2) con l'impiego di oggetti virtuali.
In questo modo è possibile accedere in SINAMICS a tutti i parametri tramite CAN.
Indice 0 (numero oggetto di azionamento):
0: Accesso impossibile a oggetti CANopen virtuali
1: Device
2 ... 65535: numero oggetto di azionamento 1 ... 8
Indice 1 (area sottoindice):
0: 0 ... 255
1: 256 ... 511
2: 512 ... 767
3: 768 ... 1023
Indice 2 (area parametri):
0: 1 ... 9999
1: 10000 ... 19999
2: 20000 ... 29999
3: 30000 ... 39999

Indice:
[0] = Numero di oggetto di azionamento
[1] = Campo sottoind.
[2] = Campo param.

p8641 CAN Abort Connection Option Code / Abort Con Opt Code

SERVO_S110-CAN

Modificabile: T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: Integer16	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: -	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
0	3	3

Descrizione: Impostazione del comportamento dell'azionamento in caso di errore di comunicazione CAN.

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

Valore:
0: Nessuna reazione
1: OFF1
2: OFF2
3: OFF3

Dipendenza: Vedi anche: F08700

r8680[0...36] CAN Diagnosis Hardware / Diagnosi HW

CU_S110-CAN

Modificabile: -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: Unsigned16	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: Comunicazione	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
-	-	-

Descrizione: Visualizzazione del registro del controller CAN C_CAN:
Registro riferito al protocollo CAN, Message Interface Register e Message Handler Register.

Indice:
[0] = Control Register
[1] = Status Register
[2] = Error Counter
[3] = Bit Timing Register
[4] = Interrupt Register
[5] = Test Register
[6] = Baud Rate Prescaler Extension Register
[7] = Interface 1 Command Request Register
[8] = Interface 1 Command Mask Register
[9] = Interface 1 Mask 1 Register
[10] = Interface 1 Mask 2 Register
[11] = Interface 1 Arbitration 1 Register
[12] = Interface 1 Arbitration 2 Register
[13] = Interface 1 Message Control Register
[14] = Interface 1 Data A1 Register
[15] = Interface 1 Data A2 Register
[16] = Interface 1 Data B1 Register
[17] = Interface 1 Data B2 Register
[18] = Interface 2 Command Request Register
[19] = Interface 2 Command Mask Register
[20] = Interface 2 Mask 1 Register
[21] = Interface 2 Mask 2 Register
[22] = Interface 2 Arbitration 1 Register
[23] = Interface 2 Arbitration 2 Register
[24] = Interface 2 Message Control Register
[25] = Interface 2 Data A1 Register
[26] = Interface 2 Data A2 Register
[27] = Interface 2 Data B1 Register
[28] = Interface 2 Data B2 Register
[29] = Transmission Request 1 Register
[30] = Transmission Request 2 Register
[31] = New Data 1 Register
[32] = New Data 2 Register
[33] = Interrupt Pending 1 Register
[34] = Interrupt Pending 2 Register
[35] = Message Valid 1 Register
[36] = Message Valid 2 Register

Nota: La descrizione dei singoli registri del controller C_CAN è contenuta nel documento "C_CAN User's Manual".

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

p8684 CAN NMT Stato dopo l'avvio / NMT stato dopo avv

CU_S110-CAN	**Modificabile:** T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
	Tipo di dati: Integer16	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** -
	Gruppo Par.: -	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
	Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
	Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
	4	127	127

Descrizione: Impostazione dello stato CANopen NMT attivo dopo l'avvio.

Valore:
4: Stopped
5: Operational
127: Pre-Operational

Dipendenza: Vedi anche: p8685

Nota: L'avvio nello stato NMT pre-operazionale corrisponde allo stato CANopen standard.

p8685 CAN NMT Stati / Stati NMT

CU_S110-CAN	**Modificabile:** U, T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
	Tipo di dati: Integer16	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** -
	Gruppo Par.: Comunicazione	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
	Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
	Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
	0	129	127

Descrizione: Impostazione e visualizzazione dello stato CANopen NMT.

Valore:
0: Initializing
4: Stopped
5: Operational
127: Pre-Operational
128: Reset Node
129: Reset Communication

Nota: Il valore 0 (Initializing) viene solo visualizzato e non può essere impostato.

p8699 Tempo di sorveglianza CAN RPDO / T_sorv RPDO

CU_S110-CAN	**Modificabile:** U, T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
	Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** -
	Gruppo Par.: Comunicazione	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
	Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
	Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
	0 [ms]	65535000 [ms]	0 [ms]

Descrizione: Impostazione del tempo di sorveglianza per la sorveglianza dei dati di processo ricevuti mediante bus CAN.
Un valore non divisibile in modo intero per il tempo di campionamento di CANopen (p2048) viene arrotondato.
Se entro questo tempo non vengono ricevuti dati di processo, viene emessa l'anomalia F08702.

Dipendenza: Vedi anche: p2048
Vedi anche: F08702

Nota: 0: La sorveglianza è disattivata.

p8700[0...1] CAN Receive PDO 1 / Receive PDO 1

SERVO_S110-CAN	**Modificabile:** C1(3), T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
	Tipo di dati: Unsigned32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 9204, 9206
	Gruppo Par.: Comunicazione	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
	Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
	Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
	0000 hex	8000 06DF hex	[0] 8000 06DF hex
			[1] 00FE hex

Descrizione: Impostazione dei parametri di comunicazione per CANopen Receive Process Data Object 1 (RPDO 1).

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

Indice: [0] = COB-ID del PDO
[1] = Transmission Type del PDO

Dipendenza: Un COB-ID valido può essere impostato solo per il canale esistente.
Vedi anche: p8741

Nota: Corrisponde all'oggetto CANopen 1400 hex + 40 hex * x (x: numero azionamento 0 ... 7).
Sono impostabili i tipi di trasmissione 0, 1, FE e FF.
PDO: Process Data Object

p8701[0...1] CAN Receive PDO 2 / Receive PDO 2

SERVO_S110-CAN

Modificabile: C1(3), T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: Unsigned32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 9204, 9206
Gruppo Par.: Comunicazione	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
0000 hex	8000 06DF hex	[0] 8000 06DF hex
		[1] 00FE hex

Descrizione: Impostazione dei parametri di comunicazione per CANopen Receive Process Data Object 2 (RPDO 2).

Indice: [0] = COB-ID del PDO
[1] = Transmission Type del PDO

Dipendenza: Un COB-ID valido può essere impostato solo per il canale esistente.
Vedi anche: p8741

Nota: Corrisponde all'oggetto CANopen 1401 hex + 40 hex * x (x: numero azionamento 0 ... 7).
Sono impostabili i tipi di trasmissione 0, 1, FE e FF.
PDO: Process Data Object

p8702[0...1] CAN Receive PDO 3 / Receive PDO 3

SERVO_S110-CAN

Modificabile: C1(3), T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: Unsigned32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 9204, 9206
Gruppo Par.: Comunicazione	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
0000 hex	8000 06DF hex	[0] 8000 06DF hex
		[1] 00FE hex

Descrizione: Impostazione dei parametri di comunicazione per CANopen Receive Process Data Object 3 (RPDO 3).

Indice: [0] = COB-ID del PDO
[1] = Transmission Type del PDO

Dipendenza: Un COB-ID valido può essere impostato solo per il canale esistente.
Vedi anche: p8741

Nota: Corrisponde all'oggetto CANopen 1402 hex + 40 hex * x (x: numero azionamento 0 ... 7).
Sono impostabili i tipi di trasmissione 0, 1, FE e FF.
PDO: Process Data Object

p8703[0...1] CAN Receive PDO 4 / Receive PDO 4

SERVO_S110-CAN

Modificabile: C1(3), T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: Unsigned32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 9204, 9206
Gruppo Par.: Comunicazione	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
0000 hex	8000 06DF hex	[0] 8000 06DF hex
		[1] 00FE hex

Descrizione: Impostazione dei parametri di comunicazione per CANopen Receive Process Data Object 4 (RPDO 4).

Indice: [0] = COB-ID del PDO
[1] = Transmission Type del PDO

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

Dipendenza: Un COB-ID valido può essere impostato solo per il canale esistente.
Vedi anche: p8741

Nota: Corrisponde all'oggetto CANopen 1403 hex + 40 hex * x (x: numero azionamento 0 ... 7).
Sono impostabili i tipi di trasmissione 0, 1, FE e FF.
PDO: Process Data Object

p8704[0...1] CAN Receive PDO 5 / Receive PDO 5

SERVO_S110-CAN

Modificabile: C1(3), T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: Unsigned32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 9204
Gruppo Par.: Comunicazione	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
0000 hex	8000 06DF hex	[0] 8000 06DF hex
		[1] 00FE hex

Descrizione: Impostazione dei parametri di comunicazione per CANopen Receive Process Data Object 5 (RPDO 5).

Indice: [0] = COB-ID del PDO
[1] = Transmission Type del PDO

Dipendenza: Un COB-ID valido può essere impostato solo per il canale esistente.
Vedi anche: p8741

Nota: Corrisponde all'oggetto CANopen 1404 hex + 40 hex * x (x: numero azionamento 0 ... 7).
Sono impostabili i tipi di trasmissione 0, 1, FE e FF.
PDO: Process Data Object

p8705[0...1] CAN Receive PDO 6 / Receive PDO 6

SERVO_S110-CAN

Modificabile: C1(3), T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: Unsigned32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 9204
Gruppo Par.: Comunicazione	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
0000 hex	8000 06DF hex	[0] 8000 06DF hex
		[1] 00FE hex

Descrizione: Impostazione dei parametri di comunicazione per CANopen Receive Process Data Object 6 (RPDO 6).

Indice: [0] = COB-ID del PDO
[1] = Transmission Type del PDO

Dipendenza: Un COB-ID valido può essere impostato solo per il canale esistente.
Vedi anche: p8741

Nota: Corrisponde all'oggetto CANopen 1405 hex + 40 hex * x (x: numero azionamento 0 ... 7).
Sono impostabili i tipi di trasmissione 0, 1, FE e FF.
PDO: Process Data Object

p8706[0...1] CAN Receive PDO 7 / Receive PDO 7

SERVO_S110-CAN

Modificabile: C1(3), T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: Unsigned32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 9204
Gruppo Par.: Comunicazione	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
0000 hex	8000 06DF hex	[0] 8000 06DF hex
		[1] 00FE hex

Descrizione: Impostazione dei parametri di comunicazione per CANopen Receive Process Data Object 7 (RPDO 7).

Indice: [0] = COB-ID del PDO
[1] = Transmission Type del PDO

Dipendenza: Un COB-ID valido può essere impostato solo per il canale esistente.
Vedi anche: p8741

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

Nota: Corrisponde all'oggetto CANopen 1406 hex + 40 hex * x (x: numero azionamento 0 ... 7).
Sono impostabili i tipi di trasmissione 0, 1, FE e FF.
PDO: Process Data Object

p8707[0...1] CAN Receive PDO 8 / Receive PDO 8

SERVO_S110-CAN

Modificabile: C1(3), T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: Unsigned32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 9204
Gruppo Par.: Comunicazione	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
0000 hex	8000 06DF hex	[0] 8000 06DF hex [1] 00FE hex

Descrizione: Impostazione dei parametri di comunicazione per CANopen Receive Process Data Object 8 (RPDO 8).

Indice:
[0] = COB-ID del PDO
[1] = Transmission Type del PDO

Dipendenza: Un COB-ID valido può essere impostato solo per il canale esistente.
Vedi anche: p8741

Nota: Corrisponde all'oggetto CANopen 1407 hex + 40 hex * x (x: numero azionamento 0 ... 7).
Sono impostabili i tipi di trasmissione 0, 1, FE e FF.
PDO: Process Data Object

p8710[0...3] CAN Receive Mapping per RPDO 1 / Mapping RPDO 1

SERVO_S110-CAN

Modificabile: C1(3), T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: Unsigned32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 9204, 9206
Gruppo Par.: Comunicazione	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
0000 hex	FFFF FFFF hex	0000 hex

Descrizione: Impostazione dei parametri Mapping per CANopen Receive Process Data Object 1 (RPDO 1).

Indice:
[0] = Oggetto mappato 1
[1] = Oggetto mappato 2
[2] = Oggetto mappato 3
[3] = Oggetto mappato 4

Nota: Corrisponde all'oggetto CANopen 1600 hex + 40 hex * x (x: numero azionamento 0 ... 7).
Il Dummy Mapping non è supportato.
Il parametro si può scrivere online solo se il relativo COB-ID in p870x è impostato come non valido.

p8711[0...3] CAN Receive Mapping per RPDO 2 / Mapping RPDO 2

SERVO_S110-CAN

Modificabile: C1(3), T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: Unsigned32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 9204, 9206
Gruppo Par.: Comunicazione	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
0000 hex	FFFF FFFF hex	0000 hex

Descrizione: Impostazione dei parametri Mapping per CANopen Receive Process Data Object 2 (RPDO 2).

Indice:
[0] = Oggetto mappato 1
[1] = Oggetto mappato 2
[2] = Oggetto mappato 3
[3] = Oggetto mappato 4

Nota: Corrisponde all'oggetto CANopen 1601 hex + 40 hex * x (x: numero azionamento 0 ... 7).
Il Dummy Mapping non è supportato.
Il parametro si può scrivere online solo se il relativo COB-ID in p870x è impostato come non valido.

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

p8712[0...3] CAN Receive Mapping per RPDO 3 / Mapping RPDO 3

SERVO_S110-CAN	**Modificabile:** C1(3), T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
	Tipo di dati: Unsigned32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 9204, 9206
	Gruppo Par.: Comunicazione	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
	Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
	Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
	0000 hex	FFFF FFFF hex	0000 hex

Descrizione: Impostazione dei parametri Mapping per CANopen Receive Process Data Object 3 (RPDO 3).

Indice:
[0] = Oggetto mappato 1
[1] = Oggetto mappato 2
[2] = Oggetto mappato 3
[3] = Oggetto mappato 4

Nota: Corrisponde all'oggetto CANopen 1602 hex + 40 hex * x (x: numero azionamento 0 ... 7).
Il Dummy Mapping non è supportato.
Il parametro si può scrivere online solo se il relativo COB-ID in p870x è impostato come non valido.

p8713[0...3] CAN Receive Mapping per RPDO 4 / Mapping RPDO 4

SERVO_S110-CAN	**Modificabile:** C1(3), T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
	Tipo di dati: Unsigned32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 9204, 9206
	Gruppo Par.: Comunicazione	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
	Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
	Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
	0000 hex	FFFF FFFF hex	0000 hex

Descrizione: Impostazione dei parametri Mapping per CANopen Receive Process Data Object 4 (RPDO 4).

Indice:
[0] = Oggetto mappato 1
[1] = Oggetto mappato 2
[2] = Oggetto mappato 3
[3] = Oggetto mappato 4

Nota: Corrisponde all'oggetto CANopen 1603 hex + 40 hex * x (x: numero azionamento 0 ... 7).
Il Dummy Mapping non è supportato.
Il parametro si può scrivere online solo se il relativo COB-ID in p870x è impostato come non valido.

p8714[0...3] CAN Receive Mapping per RPDO 5 / Mapping RPDO 5

SERVO_S110-CAN	**Modificabile:** C1(3), T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
	Tipo di dati: Unsigned32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 9204
	Gruppo Par.: Comunicazione	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
	Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
	Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
	0000 hex	FFFF FFFF hex	0000 hex

Descrizione: Impostazione dei parametri Mapping per CANopen Receive Process Data Object 5 (RPDO 5).

Indice:
[0] = Oggetto mappato 1
[1] = Oggetto mappato 2
[2] = Oggetto mappato 3
[3] = Oggetto mappato 4

Nota: Corrisponde all'oggetto CANopen 1604 hex + 40 hex * x (x: numero azionamento 0 ... 7).
Il Dummy Mapping non è supportato.
Il parametro si può scrivere online solo se il relativo COB-ID in p870x è impostato come non valido.

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

p8715[0...3] CAN Receive Mapping per RPDO 6 / Mapping RPDO 6

SERVO_S110-CAN	**Modificabile:** C1(3), T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
	Tipo di dati: Unsigned32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 9204
	Gruppo Par.: Comunicazione	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
	Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
	Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
	0000 hex	FFFF FFFF hex	0000 hex

Descrizione: Impostazione dei parametri Mapping per CANopen Receive Process Data Object 6 (RPDO 6).

Indice:
[0] = Oggetto mappato 1
[1] = Oggetto mappato 2
[2] = Oggetto mappato 3
[3] = Oggetto mappato 4

Nota: Corrisponde all'oggetto CANopen 1605 hex + 40 hex * x (x: numero azionamento 0 ... 7).
Il Dummy Mapping non è supportato.
Il parametro si può scrivere online solo se il relativo COB-ID in p870x è impostato come non valido.

p8716[0...3] CAN Receive Mapping per RPDO 7 / Mapping RPDO 7

SERVO_S110-CAN	**Modificabile:** C1(3), T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
	Tipo di dati: Unsigned32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 9204
	Gruppo Par.: Comunicazione	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
	Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
	Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
	0000 hex	FFFF FFFF hex	0000 hex

Descrizione: Impostazione dei parametri Mapping per CANopen Receive Process Data Object 7 (RPDO 7).

Indice:
[0] = Oggetto mappato 1
[1] = Oggetto mappato 2
[2] = Oggetto mappato 3
[3] = Oggetto mappato 4

Nota: Corrisponde all'oggetto CANopen 1606 hex + 40 hex * x (x: numero azionamento 0 ... 7).
Il Dummy Mapping non è supportato.
Il parametro si può scrivere online solo se il relativo COB-ID in p870x è impostato come non valido.

p8717[0...3] CAN Receive Mapping per RPDO 8 / Mapping RPDO 8

SERVO_S110-CAN	**Modificabile:** C1(3), T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
	Tipo di dati: Unsigned32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 9204
	Gruppo Par.: Comunicazione	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
	Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
	Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
	0000 hex	FFFF FFFF hex	0000 hex

Descrizione: Impostazione dei parametri Mapping per CANopen Receive Process Data Object 8 (RPDO 8).

Indice:
[0] = Oggetto mappato 1
[1] = Oggetto mappato 2
[2] = Oggetto mappato 3
[3] = Oggetto mappato 4

Nota: Corrisponde all'oggetto CANopen 1607 hex + 40 hex * x (x: numero azionamento 0 ... 7).
Il Dummy Mapping non è supportato.
Il parametro si può scrivere online solo se il relativo COB-ID in p870x è impostato come non valido.

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

p8720[0...4] CAN Transmit PDO 1 / Transmit PDO 1

SERVO_S110-CAN

Modificabile: C1(3), T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: Unsigned32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 9208, 9210
Gruppo Par.: Comunicazione	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
0000 hex	C000 06DF hex	[0] C000 06DF hex
		[1] 00FE hex
		[2] 0000 hex
		[3] 0000 hex
		[4] 0000 hex

Descrizione: Impostazione dei parametri di comunicazione per CANopen Transmit Process Data Object 1 (TPDO 1).

Indice:
[0] = COB-ID del PDO
[1] = Transmission Type del PDO
[2] = Inhibit Time (in 100 µs)
[3] = Riservato
[4] = Event Timer (in ms)

Dipendenza: Un COB-ID valido può essere impostato solo per il canale esistente.
Vedi anche: p8741

Attenzione: Per Inhibit Time e Event Timer vale quanto segue:
Un valore non divisibile in modo intero per il tempo di campionamento di CANopen (4 ms) viene arrotondato.

Nota: Corrisponde all'oggetto CANopen 1800 hex + 40 hex * x (x: numero azionamento 0 ... 7).
Si possono impostare i tipi di trasmissione 0, 1 ... F0, FE e FF.
PDO: Process Data Object

p8721[0...4] CAN Transmit PDO 2 / Transmit PDO 2

SERVO_S110-CAN

Modificabile: C1(3), T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: Unsigned32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 9208, 9210
Gruppo Par.: Comunicazione	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
0000 hex	C000 06DF hex	[0] C000 06DF hex
		[1] 00FE hex
		[2] 0000 hex
		[3] 0000 hex
		[4] 0000 hex

Descrizione: Impostazione dei parametri di comunicazione per CANopen Transmit Process Data Object 2 (TPDO 2).

Indice:
[0] = COB-ID del PDO
[1] = Transmission Type del PDO
[2] = Inhibit Time (in 100 µs)
[3] = Riservato
[4] = Event Timer (in ms)

Dipendenza: Un COB-ID valido può essere impostato solo per il canale esistente.
Vedi anche: p8741

Attenzione: Per Inhibit Time e Event Timer vale quanto segue:
Un valore non divisibile in modo intero per il tempo di campionamento di CANopen (4 ms) viene arrotondato.

Nota: Corrisponde all'oggetto CANopen 1801 hex + 40 hex * x (x: numero azionamento 0 ... 7).
Si possono impostare i tipi di trasmissione 0, 1 ... F0, FE e FF.
PDO: Process Data Object

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

p8722[0...4] CAN Transmit PDO 3 / Transmit PDO 3

SERVO_S110-CAN

Modificabile: C1(3), T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: Unsigned32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 9208, 9210
Gruppo Par.: Comunicazione	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
0000 hex	C000 06DF hex	[0] C000 06DF hex
		[1] 00FE hex
		[2] 0000 hex
		[3] 0000 hex
		[4] 0000 hex

Descrizione: Impostazione dei parametri di comunicazione per CANopen Transmit Process Data Object 3 (TPDO 3).

Indice:
[0] = COB-ID del PDO
[1] = Transmission Type del PDO
[2] = Inhibit Time (in 100 µs)
[3] = Riservato
[4] = Event Timer (in ms)

Dipendenza: Un COB-ID valido può essere impostato solo per il canale esistente.
Vedi anche: p8741

Attenzione: Per Inhibit Time e Event Timer vale quanto segue:
Un valore non divisibile in modo intero per il tempo di campionamento di CANopen (4 ms) viene arrotondato.

Nota: Corrisponde all'oggetto CANopen 1802 hex + 40 hex * x (x: numero azionamento 0 ... 7).
Si possono impostare i tipi di trasmissione 0, 1 ... F0, FE e FF.
PDO: Process Data Object

p8723[0...4] CAN Transmit PDO 4 / Transmit PDO 4

SERVO_S110-CAN

Modificabile: C1(3), T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: Unsigned32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 9208, 9210
Gruppo Par.: Comunicazione	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
0000 hex	C000 06DF hex	[0] C000 06DF hex
		[1] 00FE hex
		[2] 0000 hex
		[3] 0000 hex
		[4] 0000 hex

Descrizione: Impostazione dei parametri di comunicazione per CANopen Transmit Process Data Object 4 (TPDO 4).

Indice:
[0] = COB-ID del PDO
[1] = Transmission Type del PDO
[2] = Inhibit Time (in 100 µs)
[3] = Riservato
[4] = Event Timer (in ms)

Dipendenza: Un COB-ID valido può essere impostato solo per il canale esistente.
Vedi anche: p8741

Attenzione: Per Inhibit Time e Event Timer vale quanto segue:
Un valore non divisibile in modo intero per il tempo di campionamento di CANopen (4 ms) viene arrotondato.

Nota: Corrisponde all'oggetto CANopen 1803 hex + 40 hex * x (x: numero azionamento 0 ... 7).
Si possono impostare i tipi di trasmissione 0, 1 ... F0, FE e FF.
PDO: Process Data Object

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

p8724[0...4] CAN Transmit PDO 5 / Transmit PDO 5

SERVO_S110-CAN

Modificabile: C1(3), T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: Unsigned32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 9208
Gruppo Par.: Comunicazione	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
0000 hex	C000 06DF hex	[0] C000 06DF hex
		[1] 00FE hex
		[2] 0000 hex
		[3] 0000 hex
		[4] 0000 hex

Descrizione: Impostazione dei parametri di comunicazione per CANopen Transmit Process Data Object 5 (TPDO 5).

Indice:
[0] = COB-ID del PDO
[1] = Transmission Type del PDO
[2] = Inhibit Time (in 100 µs)
[3] = Riservato
[4] = Event Timer (in ms)

Dipendenza: Un COB-ID valido può essere impostato solo per il canale esistente.
Vedi anche: p8741

Attenzione: Per Inhibit Time e Event Timer vale quanto segue:
Un valore non divisibile in modo intero per il tempo di campionamento di CANopen (4 ms) viene arrotondato.

Nota: Corrisponde all'oggetto CANopen 1804 hex + 40 hex * x (x: numero azionamento 0 ... 7).
Si possono impostare i tipi di trasmissione 0, 1 ... F0, FE e FF.
PDO: Process Data Object

p8725[0...4] CAN Transmit PDO 6 / Transmit PDO 6

SERVO_S110-CAN

Modificabile: C1(3), T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: Unsigned32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 9208
Gruppo Par.: Comunicazione	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
0000 hex	C000 06DF hex	[0] C000 06DF hex
		[1] 00FE hex
		[2] 0000 hex
		[3] 0000 hex
		[4] 0000 hex

Descrizione: Impostazione dei parametri di comunicazione per CANopen Transmit Process Data Object 6 (TPDO 6).

Indice:
[0] = COB-ID del PDO
[1] = Transmission Type del PDO
[2] = Inhibit Time (in 100 µs)
[3] = Riservato
[4] = Event Timer (in ms)

Dipendenza: Un COB-ID valido può essere impostato solo per il canale esistente.
Vedi anche: p8741

Attenzione: Per Inhibit Time e Event Timer vale quanto segue:
Un valore non divisibile in modo intero per il tempo di campionamento di CANopen (4 ms) viene arrotondato.

Nota: Corrisponde all'oggetto CANopen 1805 hex + 40 hex * x (x: numero azionamento 0 ... 7).
Si possono impostare i tipi di trasmissione 0, 1 ... F0, FE e FF.
PDO: Process Data Object

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

p8726[0...4] CAN Transmit PDO 7 / Transmit PDO 7

SERVO_S110-CAN

Modificabile: C1(3), T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: Unsigned32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 9208
Gruppo Par.: Comunicazione	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
0000 hex	C000 06DF hex	[0] C000 06DF hex
		[1] 00FE hex
		[2] 0000 hex
		[3] 0000 hex
		[4] 0000 hex

Descrizione: Impostazione dei parametri di comunicazione per CANopen Transmit Process Data Object 7 (TPDO 7).

Indice:
[0] = COB-ID del PDO
[1] = Transmission Type del PDO
[2] = Inhibit Time (in 100 µs)
[3] = Riservato
[4] = Event Timer (in ms)

Dipendenza: Un COB-ID valido può essere impostato solo per il canale esistente.
Vedi anche: p8741

Attenzione: Per Inhibit Time e Event Timer vale quanto segue:
Un valore non divisibile in modo intero per il tempo di campionamento di CANopen (4 ms) viene arrotondato.

Nota: Corrisponde all'oggetto CANopen 1806 hex + 40 hex * x (x: numero azionamento 0 ... 7).
Si possono impostare i tipi di trasmissione 0, 1 ... F0, FE e FF.
PDO: Process Data Object

p8727[0...4] CAN Transmit PDO 8 / Transmit PDO 8

SERVO_S110-CAN

Modificabile: C1(3), T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: Unsigned32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 9208
Gruppo Par.: Comunicazione	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
0000 hex	C000 06DF hex	[0] C000 06DF hex
		[1] 00FE hex
		[2] 0000 hex
		[3] 0000 hex
		[4] 0000 hex

Descrizione: Impostazione dei parametri di comunicazione per CANopen Transmit Process Data Object 8 (TPDO 8).

Indice:
[0] = COB-ID del PDO
[1] = Transmission Type del PDO
[2] = Inhibit Time (in 100 µs)
[3] = Riservato
[4] = Event Timer (in ms)

Dipendenza: Un COB-ID valido può essere impostato solo per il canale esistente.
Vedi anche: p8741

Attenzione: Per Inhibit Time e Event Timer vale quanto segue:
Un valore non divisibile in modo intero per il tempo di campionamento di CANopen (4 ms) viene arrotondato.

Nota: Corrisponde all'oggetto CANopen 1807 hex + 40 hex * x (x: numero azionamento 0 ... 7).
Si possono impostare i tipi di trasmissione 0, 1 ... F0, FE e FF.
PDO: Process Data Object

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

p8730[0...3] CAN Transmit Mapping per TPDO 1 / Mapping TPDO 1

SERVO_S110-CAN	**Modificabile:** C1(3), T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
	Tipo di dati: Unsigned32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 9208, 9210
	Gruppo Par.: Comunicazione	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
	Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
	Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
	0000 hex	FFFF FFFF hex	0000 hex

Descrizione: Impostazione dei parametri Mapping per CANopen Transmit Process Data Object 1 (TPDO 1).

Indice:
[0] = Oggetto mappato 1
[1] = Oggetto mappato 2
[2] = Oggetto mappato 3
[3] = Oggetto mappato 4

Nota: Corrisponde all'oggetto CANopen 1A00 hex + 40 hex * x (x: numero azionamento 0 ... 7).
Il parametro si può scrivere online solo se il relativo COB-ID in p872x è impostato come non valido.

p8731[0...3] CAN Transmit Mapping per TPDO 2 / Mapping TPDO 2

SERVO_S110-CAN	**Modificabile:** C1(3), T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
	Tipo di dati: Unsigned32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 9208, 9210
	Gruppo Par.: Comunicazione	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
	Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
	Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
	0000 hex	FFFF FFFF hex	0000 hex

Descrizione: Impostazione dei parametri Mapping per CANopen Transmit Process Data Object 2 (TPDO 2).

Indice:
[0] = Oggetto mappato 1
[1] = Oggetto mappato 2
[2] = Oggetto mappato 3
[3] = Oggetto mappato 4

Nota: Corrisponde all'oggetto CANopen 1A01 hex + 40 hex * x (x: numero azionamento 0 ... 7).
Il parametro si può scrivere online solo se il relativo COB-ID in p872x è impostato come non valido.

p8732[0...3] CAN Transmit Mapping per TPDO 3 / Mapping TPDO 3

SERVO_S110-CAN	**Modificabile:** C1(3), T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
	Tipo di dati: Unsigned32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 9208, 9210
	Gruppo Par.: Comunicazione	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
	Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
	Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
	0000 hex	FFFF FFFF hex	0000 hex

Descrizione: Impostazione dei parametri Mapping per CANopen Transmit Process Data Object 3 (TPDO 3).

Indice:
[0] = Oggetto mappato 1
[1] = Oggetto mappato 2
[2] = Oggetto mappato 3
[3] = Oggetto mappato 4

Nota: Corrisponde all'oggetto CANopen 1A02 hex + 40 hex * x (x: numero azionamento 0 ... 7).
Il parametro si può scrivere online solo se il relativo COB-ID in p872x è impostato come non valido.

p8733[0...3] CAN Transmit Mapping per TPDO 4 / Mapping TPDO 4

SERVO_S110-CAN	**Modificabile:** C1(3), T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
	Tipo di dati: Unsigned32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 9208, 9210
	Gruppo Par.: Comunicazione	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
	Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
	Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
	0000 hex	FFFF FFFF hex	0000 hex

Descrizione: Impostazione dei parametri Mapping per CANopen Transmit Process Data Object 4 (TPDO 4).

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

Indice: [0] = Oggetto mappato 1
[1] = Oggetto mappato 2
[2] = Oggetto mappato 3
[3] = Oggetto mappato 4

Nota: Corrisponde all'oggetto CANopen 1A03 hex + 40 hex * x (x: numero azionamento 0 ... 7).
Il parametro si può scrivere online solo se il relativo COB-ID in p872x è impostato come non valido.

p8734[0...3] CAN Transmit Mapping per TPDO 5 / Mapping TPDO 5

SERVO_S110-CAN	**Modificabile:** C1(3), T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
	Tipo di dati: Unsigned32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 9208
	Gruppo Par.: Comunicazione	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
	Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
	Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
	0000 hex	FFFF FFFF hex	0000 hex

Descrizione: Impostazione dei parametri Mapping per CANopen Transmit Process Data Object 5 (TPDO 5).

Indice: [0] = Oggetto mappato 1
[1] = Oggetto mappato 2
[2] = Oggetto mappato 3
[3] = Oggetto mappato 4

Nota: Corrisponde all'oggetto CANopen 1A04 hex + 40 hex * x (x: numero azionamento 0 ... 7).
Il parametro si può scrivere online solo se il relativo COB-ID in p872x è impostato come non valido.

p8735[0...3] CAN Transmit Mapping per TPDO 6 / Mapping TPDO 6

SERVO_S110-CAN	**Modificabile:** C1(3), T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
	Tipo di dati: Unsigned32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 9208
	Gruppo Par.: Comunicazione	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
	Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
	Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
	0000 hex	FFFF FFFF hex	0000 hex

Descrizione: Impostazione dei parametri Mapping per CANopen Transmit Process Data Object 6 (TPDO 6).

Indice: [0] = Oggetto mappato 1
[1] = Oggetto mappato 2
[2] = Oggetto mappato 3
[3] = Oggetto mappato 4

Nota: Corrisponde all'oggetto CANopen 1A05 hex + 40 hex * x (x: numero azionamento 0 ... 7).
Il parametro si può scrivere online solo se il relativo COB-ID in p872x è impostato come non valido.

p8736[0...3] CAN Transmit Mapping per TPDO 7 / Mapping TPDO 7

SERVO_S110-CAN	**Modificabile:** C1(3), T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
	Tipo di dati: Unsigned32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 9208
	Gruppo Par.: Comunicazione	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
	Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
	Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
	0000 hex	FFFF FFFF hex	0000 hex

Descrizione: Impostazione dei parametri Mapping per CANopen Transmit Process Data Object 7 (TPDO 7).

Indice: [0] = Oggetto mappato 1
[1] = Oggetto mappato 2
[2] = Oggetto mappato 3
[3] = Oggetto mappato 4

Nota: Corrisponde all'oggetto CANopen 1A06 hex + 40 hex * x (x: numero azionamento 0 ... 7).
Il parametro si può scrivere online solo se il relativo COB-ID in p872x è impostato come non valido.

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

p8737[0...3] CAN Transmit Mapping per TPDO 8 / Mapping TPDO 8

SERVO_S110-CAN	**Modificabile:** C1(3), T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
	Tipo di dati: Unsigned32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 9208
	Gruppo Par.: Comunicazione	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
	Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
	Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
	0000 hex	FFFF FFFF hex	0000 hex

Descrizione: Impostazione dei parametri Mapping per CANopen Transmit Process Data Object 8 (TPDO 8).

Indice:
[0] = Oggetto mappato 1
[1] = Oggetto mappato 2
[2] = Oggetto mappato 3
[3] = Oggetto mappato 4

Nota: Corrisponde all'oggetto CANopen 1A07 hex + 40 hex * x (x: numero azionamento 0 ... 7).
Il parametro si può scrivere online solo se il relativo COB-ID in p872x è impostato come non valido.

p8741 CAN PDO Conferma configurazione / PDO Conf.config.

CU_S110-CAN	**Modificabile:** T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
	Tipo di dati: Integer16	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** -
	Gruppo Par.: -	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
	Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
	Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
	0	1	0

Descrizione: Conferma dell'impostazione del Predefined Connection Set (p8744).

Valore:
0: Inattivo
1: Conferma configurazione

Dipendenza: Vedi anche: p8744

r8743[0...7] CAN Assegnazione ID azionamento/drive / ID azionam./drive

CU_S110-CAN	**Modificabile:** -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
	Tipo di dati: Unsigned16	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** -
	Gruppo Par.: -	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
	Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
	Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
	-	-	-

Descrizione: Visualizzazione dell'ID Drive appartenente ad ogni azionamento.

Indice:
[0] = ID Drive per 1º azionamento
[1] = ID Drive per 2º azionamento
[2] = ID Drive per 3º azionamento
[3] = ID Drive per 4º azionamento
[4] = ID Drive per 5º azionamento
[5] = ID Drive per 6º azionamento
[6] = ID Drive per 7º azionamento
[7] = ID Drive per 8º azionamento

p8744 CAN PDO Mapping Configurazione / Conf. PDO Mapping

SERVO_S110-CAN	**Modificabile:** C2, T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 2
	Tipo di dati: Integer16	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 9204, 9206, 9208, 9210
	Gruppo Par.: -	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
	Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
	Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
	1	2	2

Descrizione: Selettore per PDO Mapping.
Imposta il Mapping nel download o nel funzionamento online dopo la risposta con p8741.

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

Valore:
1: Predefined Connection Set
2: PDO Mapping libero

r8750[0...15] CAN Oggetti Receive mappati 16 bit / RPDO 16 mapp

SERVO_S110-CAN

Modificabile: -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: Unsigned16	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: Comunicazione	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
-	-	-

Descrizione:
Visualizzazione degli oggetti Receive CANopen mappati nel formato 16 bit nel buffer dei dati di processo.
Esempio:
Se, ad esempio, la parola di comando è mappata in un RPDO, r8750 indica la posizione della parola di comando nel buffer dei dati di processo.

Indice:
[0] = PZD 1
[1] = PZD 2
[2] = PZD 3
[3] = PZD 4
[4] = PZD 5
[5] = PZD 6
[6] = PZD 7
[7] = PZD 8
[8] = PZD 9
[9] = PZD 10
[10] = PZD 11
[11] = PZD 12
[12] = PZD 13
[13] = PZD 14
[14] = PZD 15
[15] = PZD 16

r8751[0...15] CAN Oggetti Transmit mappati 16 bit / TPDO 16 mapp

SERVO_S110-CAN

Modificabile: -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: Unsigned16	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: Comunicazione	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
-	-	-

Descrizione:
Visualizzazione degli oggetti Transmit CANopen mappati nel formato 16 bit nel buffer dei dati di processo.

Indice:
[0] = PZD 1
[1] = PZD 2
[2] = PZD 3
[3] = PZD 4
[4] = PZD 5
[5] = PZD 6
[6] = PZD 7
[7] = PZD 8
[8] = PZD 9
[9] = PZD 10
[10] = PZD 11
[11] = PZD 12
[12] = PZD 13
[13] = PZD 14
[14] = PZD 15
[15] = PZD 16

Dipendenza:
Vedi anche: r8750

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

r8760[0...14] CAN Oggetti Receive mappati 32 bit / RPDO 32 mapp

SERVO_S110-CAN	**Modificabile:** -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
	Tipo di dati: Unsigned16	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** -
	Gruppo Par.: Comunicazione	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
	Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
	Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
	-	-	-

Descrizione: Visualizzazione degli oggetti Receive CANopen mappati nel formato 32 bit nel buffer dei dati di processo.

Indice:
[0] = PZD 1 + 2
[1] = PZD 2 + 3
[2] = PZD 3 + 4
[3] = PZD 4 + 5
[4] = PZD 5 + 6
[5] = PZD 6 + 7
[6] = PZD 7 + 8
[7] = PZD 8 + 9
[8] = PZD 9 + 10
[9] = PZD 10 + 11
[10] = PZD 11 + 12
[11] = PZD 12 + 13
[12] = PZD 13 + 14
[13] = PZD 14 + 15
[14] = PZD 15 + 16

r8761[0...14] CAN Oggetti Transmit mappati 32 bit / TPDO 32 mapp

SERVO_S110-CAN	**Modificabile:** -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
	Tipo di dati: Unsigned16	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** -
	Gruppo Par.: Comunicazione	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
	Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
	Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
	-	-	-

Descrizione: Visualizzazione degli oggetti Transmit CANopen mappati nel formato 32 bit nel buffer dei dati di processo.

Indice:
[0] = PZD 1 + 2
[1] = PZD 2 + 3
[2] = PZD 3 + 4
[3] = PZD 4 + 5
[4] = PZD 5 + 6
[5] = PZD 6 + 7
[6] = PZD 7 + 8
[7] = PZD 8 + 9
[8] = PZD 9 + 10
[9] = PZD 10 + 11
[10] = PZD 11 + 12
[11] = PZD 12 + 13
[12] = PZD 13 + 14
[13] = PZD 14 + 15
[14] = PZD 15 + 16

r8784 CO: CAN Parola di stato / Parola stato

SERVO_S110-CAN	**Modificabile:** -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
	Tipo di dati: Unsigned16	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 8010
	Gruppo Par.: Comunicazione	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
	Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
	Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
	-	-	-

Descrizione: Visualizzazione della parola di stato CANopen.

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

Campo di bit:

Bit	Nome del segnale	Segnale 1	Segnale 0	FP
00	Pronto inserzione	Sì	No	-
01	Pronto funzion.	Sì	No	-
02	Funzionamento abilitato	Sì	No	-
03	Anomalia attiva	Sì	No	-
04	Nessun arresto per inerzia attivo	Sì	No	-
05	Nessun arresto rapido attivo	Sì	No	-
06	Blocco inserzione attivo	Sì	No	-
07	Avviso attivo	Sì	No	-
08	Liberamente collegabile (BI: p8785)	High	Low	-
09	Comando richiesto	Sì	No	-
10	Destin. raggiunta	Sì	No	-
11	Raggiunto il limite di coppia	Sì	No	-
12	Velocità uguale zero	Sì	No	-
14	Liberamente collegabile (BI: p8786)	High	Low	-
15	Liberamente collegabile (BI: p8787)	High	Low	-

Nota: Corrisponde all'oggetto CANopen 6041 hex + 800 hex * x (x: numero azionamento 0 ... 7).

Per bit 10:

Con il generatore di rampa attivato l'interconnessione di CI: p2151 = r1119 può essere modificata in modo che il valore di riferimento venga letto prima del generatore di rampa ai fini della valutazione del bit 10.

Per bit 10, 12:

I due bit devono visualizzare durante la frenatura lo stesso stato. I seguenti parametri devono perciò venire impostati in modo uguale:

p2161 (valore di soglia numero di giri 3, per r2199.0) = p2163 (valore di soglia numero di giri 4, per r2197.7)

p2150 (numero di giri di isteresi 3, per r2199.0) = p2164 (numero di giri di isteresi 4, per r2197.7)

p8785 BI: CAN Parola di stato bit 8 / Par. stato bit 8

SERVO_S110-CAN

Modificabile: T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: Unsigned32 / Binary	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: Comunicazione	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
-	-	0

Descrizione: Ingresso binettore per il bit 8 della parola di stato CANopen.

Dipendenza: Vedi anche: r8784

p8786 BI: CAN Parola di stato bit 14 / Par. stato bit 14

SERVO_S110-CAN

Modificabile: T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: Unsigned32 / Binary	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: Comunicazione	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
-	-	0

Descrizione: Ingresso binettore per il bit 14 della parola di stato CANopen.

Dipendenza: Vedi anche: r8784

p8787 BI: CAN Parola di stato bit 15 / Par. stato bit 15

SERVO_S110-CAN

Modificabile: T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: Unsigned32 / Binary	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: Comunicazione	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
-	-	0

Descrizione: Ingresso binettore per il bit 15 della parola di stato CANopen.

Dipendenza: Vedi anche: r8784

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

p8790 CAN Interconnessione automatica parola di comando / STW interconn.auto

SERVO_S110-CAN

Modificabile: C1(3), T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: Integer16	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: Comunicazione	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
0	1	0

Descrizione: Impostazione dell'interconnessione BICO automatica della parola di comando CANopen.

Valore:
0: Nessuna interconn.
1: Interconnessione

Dipendenza: Vedi anche: r2050, r2090, r2091, r2092, r2093, r8750, r8795

Nota: Le seguenti interconnessioni BICO vengono create automaticamente quando la parola di comando CANopen è mappata in una delle posizioni x = 0 ... 3 nel buffer dei dati del processo di ricezione.

Per SINAMICS S120 con CBC10 viene utilizzata l'interfaccia PZD IF2:

BI: p0840.0 = r889x.0

BI: p0844.0 = r889x.1

BI: p0848.0 = r889x.2

BI: p0852.0 = r889x.3

BI: p2103.0 = r889x.7

Per SINAMICS S110 viene utilizzata l'interfaccia PZD IF1:

BI: p0840.0 = r209x.0

BI: p0844.0 = r209x.1

BI: p0848.0 = r209x.2

BI: p0852.0 = r209x.3

BI: p2103.0 = r209x.7

Se in una di queste posizioni non è mappata una parola di comando CANopen, l'accesso in scrittura viene rifiutato.

Ciò provoca un'interruzione del download di progetto nel software di messa in servizio.

r8795 CAN Parola di comando / Parola comando

SERVO_S110-CAN

Modificabile: -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: Unsigned16	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: -	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
-	-	-

Descrizione: Accesso alla parola di comando CANopen con l'ausilio di SDO Transfer.

Campo di bit:

Bit	Nome del segnale	Segnale 1	Segnale 0	FP
00	ON/OFF1	Sì	No	-
01	Non attivare arresto inerzia	Sì	No	-
02	Non attivare arresto rapido	Sì	No	-
03	Abilitazione funzionamento	Sì	No	-
07	Tacitaz. anomalia	Sì	No	-
11	Liber. collegabile	High	Low	-
12	Liber. collegabile	High	Low	-
13	Liber. collegabile	High	Low	-
14	Liber. collegabile	High	Low	-
15	Liber. collegabile	High	Low	-

Dipendenza: Vedi anche: p8790

Nota: Corrisponde all'oggetto CANopen 6040 hex + 800 hex * x (x: numero azionamento 0 ... 7).

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

r8796 CAN Target Velocity / Target Velocity

SERVO_S110-CAN	**Modificabile:** -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
	Tipo di dati: Integer32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** -
	Gruppo Par.: -	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
	Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
	Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
	-	-	-

Descrizione: Accesso all'oggetto CANopen Target Velocity con l'ausilio di SDO Transfer.
Per impostazione predefinita il valore viene visualizzato in incrementi/secondo.

Nota: Corrisponde all'oggetto CANopen 60FF hex + 800 hex * x (x: numero azionamento 0 ... 7).
Il valore visualizzato viene calcolato nel seguente modo:
r8796 = n_rif [giri/min] / 60 s * p0408 * 2^p0418 * p8798[1] / p8798[0]

r8797 CAN Target Torque / Target Torque

SERVO_S110-CAN	**Modificabile:** -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
	Tipo di dati: Integer16	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** -
	Gruppo Par.: -	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
	Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
	Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
	-	-	-

Descrizione: Accesso all'oggetto CANopen Target Torque con l'ausilio di SDO Transfer.
Per impostazione predefinita il valore viene visualizzato in per mille (1/1000).

Nota: Corrisponde all'oggetto CANopen 6071 hex + 800 hex * x (x: numero azionamento 0 ... 7).
Il valore visualizzato viene calcolato nel seguente modo:
r8797 [per mille] = M_rif [Nm] / p0333 [Nm] * 1000

p8798[0...1] CAN Fattore di conversione del numero di giri / Fatt conv n giri

SERVO_S110-CAN	**Modificabile:** T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
	Tipo di dati: Unsigned32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** -
	Gruppo Par.: -	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
	Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
	Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
	1	4294967295	1

Descrizione: Il fattore commuta l'unità di velocità desiderata nell'unità di velocità interna (giri/s).
Nell'impostazione di fabbrica per CANopen l'unità di velocità è incrementi/secondo.
Il parametro corrisponde all'oggetto CANopen 6094 hex.
La velocità interna si calcola nel seguente modo:
n_rif_interna = oggetto 6094.1 / oggetto 6094.2 * 1/(p0408 * 2^p0418) * n_rif_bus

Indice: [0] = Numeratore
[1] = Denominatore

r8909 PN Device ID / PN Device ID

CU_S110-PN	**Modificabile:** -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
	Tipo di dati: Unsigned16	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** -
	Gruppo Par.: -	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
	Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
	Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
	-	-	-

Descrizione: Visualizzazione dell'ID Device PROFINET. Ogni tipo di apparecchio SINAMICS ha un proprio ID Device PROFINET e un proprio GSD PROFINET.

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

Nota: Lista degli ID Device SINAMICS:
0501 hex: S120/S150
0504 hex: G130/G150
0505 hex: GM150
0509 hex: GL150
050A hex: DC MASTER
050B hex: SL150
050C hex: SM120
050E hex: S110

p8920[0...239] PN Name of Station / PN Name Stat

CU_S110-PN

Modificabile: U, T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: Unsigned8	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: -	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
-	-	-

Descrizione: Impostazione del nome di stazione per l'interfaccia Onboard PROFINET sulla Control Unit.
Il nome di stazione attivo è visualizzato in r8930.

Nota: Una tabella ASCII (estratto) si può trovare ad es. in appendice al Manuale delle liste.
La configurazione dell'interfaccia (p8920 e seguenti) viene attivata con p8925 = 1.
Il parametro non viene influenzato dall'impostazione di fabbrica.
PN: PROFINET

p8921[0...3] PN IP Address of Station / PN IP of Stat

CU_S110-PN

Modificabile: U, T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: Unsigned8	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: -	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
0	255	0

Descrizione: Impostazione dell'indirizzo IP per l'interfaccia Onboard PROFINET sulla Control Unit.
L'indirizzo IP attivo viene visualizzato in r8931.

Nota: La configurazione dell'interfaccia (p8920 e seguenti) viene attivata con p8925 = 1.
Il parametro non viene influenzato dall'impostazione di fabbrica.

p8922[0...3] PN Default Gateway of Station / PN Def Gateway

CU_S110-PN

Modificabile: U, T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: Unsigned8	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: -	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
0	255	0

Descrizione: Impostazione del gateway standard per l'interfaccia Onboard PROFINET sulla Control Unit.
Il gateway standard attivo è visualizzato in r8932.

Nota: La configurazione dell'interfaccia (p8920 e seguenti) viene attivata con p8925 = 1.
Il parametro non viene influenzato dall'impostazione di fabbrica.

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

p8923[0...3] PN Subnet Mask of Station / PN Subnet Mask

CU_S110-PN	**Modificabile:** U, T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
	Tipo di dati: Unsigned8	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** -
	Gruppo Par.: -	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
	Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
	Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
	0	255	0

Descrizione: Impostazione della maschera di sottorete per l'interfaccia Onboard PROFINET sulla Control Unit.
La maschera di sottorete attiva è visualizzata in r8933.

Nota: La configurazione dell'interfaccia (p8920 e seguenti) viene attivata con p8925 = 1.
Il parametro non viene influenzato dall'impostazione di fabbrica.

p8925 PN Configurazione interfaccia / PN conf. inter.

CU_S110-PN	**Modificabile:** U, T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
	Tipo di dati: Integer16	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** -
	Gruppo Par.: -	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
	Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
	Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
	0	3	0

Descrizione: Impostazione per controllare la configurazione per l'interfaccia Onboard PROFINET sulla Control Unit.
Dopo aver eseguito un'operazione viene impostato automaticamente p8925 = 0.

Valore:
0: Nessuna funzione
1: Attivazione della configurazione
2: Attivazione e salvataggio della configurazione
3: Cancellazione della configurazione

Nota: Per p8925 = 1:
La configurazione di interfaccia (p8920 e seguenti) viene attivata.
Per p8925 = 2:
La configurazione di interfaccia (p8920 e seguenti) viene attivata e salvata nella memoria non volatile.
Per p8925 = 3:
Tutti percorsi per la configurazione delle interfacce vengono resettati alle impostazioni di fabbrica.
All'attivazione (p8925 = 1) o con il successivo POWER ON viene caricata la configurazione di default delle interfacce.

p8929 Numero di Remote Controller PN / Num. Rem. Ctrl PN

CU_S110-PN	**Modificabile:** C1(1)	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
	Tipo di dati: Integer16	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** -
	Gruppo Par.: Comunicazione	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
	Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
	Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
	1	2	1

Descrizione: Impostazione del numero di Remote Controller attesi per PROFINET onboard.
Con un valore = 2 viene attivata la funzionalità "Shared Device".
Due controllori PROFINET accedono contemporaneamente all'azionamento:
- Controller di automazione (SIMOTION o CPU SIMATIC A).
- Controller Safety (SIMATIC F-CPU).

Valore:
1: Automazione o Safety
2: Automazione e Safety

Attenzione: La F-CPU può utilizzare solo telegrammi PROFIsafe.
Affinché la F-CPU abbia accesso, la A-CPU deve essere collegata.
Per la messa in servizio singola della F-CPU occorre impostare il valore = 1.

Nota: Una modifica diventa attiva solo dopo POWER ON, reset o download.

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

r8930[0...239] PN Name of Station active / PN Name Stat act

CU_S110-PN	**Modificabile:** -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
	Tipo di dati: Unsigned8	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** -
	Gruppo Par.: -	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
	Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
	Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
	-	-	-

Descrizione: Indicazione del nome della stazione attiva per l'interfaccia Onboard PROFINET sulla Control Unit.

r8931[0...3] PN IP Address of Station active / PN IP of Stat act

CU_S110-PN	**Modificabile:** -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
	Tipo di dati: Unsigned8	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** -
	Gruppo Par.: -	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
	Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
	Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
	-	-	-

Descrizione: Indicazione dell'indirizzo IP attivo per l'interfaccia Onboard PROFINET sulla Control Unit.

r8932[0...3] PN Default Gateway of Station active / PN Def Gateway act

CU_S110-PN	**Modificabile:** -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
	Tipo di dati: Unsigned8	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** -
	Gruppo Par.: -	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
	Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
	Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
	-	-	-

Descrizione: Indicazione del gateway standard attivo per l'interfaccia Onboard PROFINET sulla Control Unit.

r8933[0...3] PN Subnet Mask of Station active / PN Subnet Mask act

CU_S110-PN	**Modificabile:** -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
	Tipo di dati: Unsigned8	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** -
	Gruppo Par.: -	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
	Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
	Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
	-	-	-

Descrizione: Indicazione del nome della maschera di sottorete attiva per l'interfaccia Onboard PROFINET sulla Control Unit.

r8935[0...5] PN MAC Address of Station / PN MAC of Station

CU_S110-PN	**Modificabile:** -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
	Tipo di dati: Unsigned8	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** -
	Gruppo Par.: -	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
	Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
	Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
	-	-	-

Descrizione: Indicazione dell'indirizzo MAC per l'interfaccia Onboard PROFINET sulla Control Unit.

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

r8939 PN DAP ID / PN DAP ID

CU_S110-PN

Modificabile: -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: Unsigned32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: -	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
-	-	-

Descrizione: Visualizzazione del PROFINET Device Access Point ID (DAP ID) per l'interfaccia PROFINET Onboard.
La combinazione di Device ID (r8909) e DAP ID identifica univocamente un punto di accesso PROFINET.

Nota: Lista degli ID SINAMICS DAP:
20005 hex: CBE20 V4.3
20006 hex: CBE20 V4.4
20106 hex: CU310-2 PN V4.4
20206 hex: CU305 PN V4.4
20306 hex: CU320-2 PN V4.4

r8955[0...5] CBE20 MAC Address of Station / CBE20 MAC Addr

CU_S110-PN

Modificabile: -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: Unsigned8	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: -	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
-	-	-

Descrizione: Impostazione dell'indirizzo MAC per la Communication Board Ethernet 20 (CBE20).

p9210 Lampeggio, numero di componente / Lamp.n_comp

CU_S110-CAN, CU_S110-DP, CU_S110-PN

Modificabile: U, T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: Unsigned16	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: Topologia	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
0	499	0

Descrizione: Impostazione del numero di componente per un componente al fine di far lampeggiare il relativo LED di stato.

Dipendenza: Vedi anche: p9211

p9211 Lampeggio, funzione / Lamp. funz.

CU_S110-CAN, CU_S110-DP, CU_S110-PN

Modificabile: U, T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: Integer16	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: Topologia	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
-1	1	-1

Descrizione: Impostazione della funzione per il componente selezionato in p9210.
Dopo aver avviato una funzione il parametro viene azzerato automaticamente.
Esempio:
- Impostare il numero di componente (p9210).
- Selezionare la funzione "Lampeggio On" (impostare p9211 = 1).

Valore:
-1: Selezionare la funzione
0: Lampeggio Off
1: Lampeggio On

Dipendenza: Vedi anche: p9210

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

Attenzione: Se un'operazione non è eseguibile (ad esempio il numero di componente in p9210 non esiste), vale:
- Non vi è nessuna risposta di conferma negativa.
- Il valore viene comunque azzerato.

p9300 SI Motion, clock di sorveglianza (processore 2) / SI Mtn clock P2

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: C2(95)	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: Safety Integrated	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
500.00 [µs]	25000.00 [µs]	12000.00 [µs]

Descrizione: Impostazione del clock di sorveglianza per le funzioni sicure di sorveglianza del movimento.

Dipendenza: Vedi anche: p9500, p9511
Vedi anche: F01652

Attenzione: Questo parametro viene sovrascritto dalla funzione di copia delle funzioni di sicurezza integrate nell'azionamento.

Nota: Il clock di sorveglianza deve essere un multiplo del clock di rilevamento del valore attuale in p9311 o del clock DP.
La modifica diventa attiva solo dopo un POWER ON.

p9301 SI Motion, abilitazione funzioni sicure (processore 2) / SI Mtn abilit. P2

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: C2(95)	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: Unsigned32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: Safety Integrated	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
-	-	0000 0000 0000 0000 0000 0000 0000 0000 bin

Descrizione: Impostazione delle abilitazioni per le funzioni sicure di sorveglianza del movimento.

Campo di bit:

Bit	Nome del segnale	Segnale 1	Segnale 0	FP
00	Abilitaz. SOS/SLS	Abilitazione	Blocco	-
16	Abilitazione SSM isteresi e filtro	Abilitazione	Blocco	2860
17	Abilitazione SDI	Abilitazione	Blocco	2861

Dipendenza: Vedi anche: p9501
Vedi anche: F01682, F01683

Attenzione: Questo parametro viene sovrascritto dalla funzione di copia delle funzioni di sicurezza integrate nell'azionamento.

Nota: La modifica diventa attiva solo dopo un POWER ON.
SDI: Safe Direction (direzione di movimento sicura)
SLS: Safely Limited Speed (velocità limitata sicura)
SOS: Safe Operating Stop (arresto operativo sicuro)
SSM: Safe Speed Monitor (risposta sicura della sorveglianza di velocità)

p9302 SI Motion, tipo di asse (processore 2) / Tipo asse SIMtn P2

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: C2(95)	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: Integer16	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: Safety Integrated	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
0	1	0

Descrizione: Impostazione del tipo di assi (asse lineare o asse rotante/mandrino).

Valore:
0: Asse lineare
1: Asse rot./mandrino

Dipendenza: Vedi anche: p9502

Attenzione: Questo parametro viene sovrascritto dalla funzione di copia delle funzioni di sicurezza integrate nell'azionamento.

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

Nota: Nel software di messa in servizio, dopo la commutazione del tipo di asse, le unità dipendenti dal tipo di asse vengono aggiornate solo dopo un upload del progetto.
La modifica diventa attiva solo dopo un POWER ON.

p9306 SI Motion, specifica delle funzioni (processore 2) / SIMtn spec.funz.P2

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: C2(95)	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: Integer16	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: Safety Integrated	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
0	3	0

Descrizione: Impostazione della specifica delle funzioni per le funzioni sicure di sorveglianza del movimento.

Valore:
0: Safety con encoder
1: Safety senza encoder
3: Safety senza encoder con sorveglianza accel./tempo di ritardo

Dipendenza: Vedi anche: C30711

Attenzione: Questo parametro viene sovrascritto dalla funzione di copia delle funzioni di sicurezza integrate nell'azionamento.

p9307 SI Motion, configurazione delle funzioni (processore 2) / SI Mtn Config P2

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: C2(95)	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: Unsigned32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: Safety Integrated	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
-	-	0000 bin

Descrizione: Impostazione della configurazione delle funzioni per le funzioni sicure di sorveglianza del movimento.

Campo di bit:

Bit	Nome del segnale	Segnale 1	Segnale 0	FP
00	Tacitazione messaggi ampliata	Sì	No	-
01	Limitazione della velocità di riferimento con STOP F	No	Sì	-
02	Tipo di motore, rilevamento valore attuale sensorless	Motore sincrono	Motore asincrono	-

Dipendenza: Vedi anche: C01711

Attenzione: Questo parametro viene sovrascritto dalla funzione di copia delle funzioni di sicurezza integrate nell'azionamento.

Nota: Per bit 00:
Con la funzione attivata, selezionando o deselezionando STO è possibile eseguire una tacitazione sicura (Internal Event Acknowledge).
Per bit 01:
Con la funzione attivata, la limitazione della velocità di riferimento attiva (CO: r9733) viene impostata a zero se STOP F è attivo.
Per bit 02:
Questo bit definisce il tipo di motore che viene analizzato dalla tecnica di sicurezza senza encoder.
Con bit = 0 la funzione Motion Monitoring calcola la velocità attuale di un motore asincrono.
Con bit = 1 viene calcolata una velocità attuale per un motore sincrono. Il valore dipende dall'impostazione in p0300.
Se non si definisce alcun motore (p0300 = 0), si deve impostare bit = 0.

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

p9309 SI Motion, comport. durante cancellaz. impulsi (processore 2) / SI Mtn canc imp P2

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: C2(95)	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: Unsigned32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: Safety Integrated	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
-	-	0000 0000 1111 1111 bin

Descrizione: Impostazione del comportamento delle funzioni Safety e delle relative risposte durante la cancellazione impulsi nel funzionamento senza encoder.

Campo di bit:

Bit	Nome del segnale	Segnale 1	Segnale 0	FP
00	SSM durante la cancellazione impulsi e senza encoder	Diventa inattivo	Resta attivo	-
08	SDI durante la cancellazione impulsi e senza encoder	Diventa inattivo	Resta attivo	-

Dipendenza: Vedi anche: C01711

Nota: SDI: Safe Direction (direzione di movimento sicura)

SSM: Safe Speed Monitor (risposta sicura della sorveglianza di velocità)

Per bit 00:

Per bit = 1 e funzione Safety SSM attivata vale quanto segue:

- Durante la cancellazione impulsi la sorveglianza viene disattivata e il segnale di risposta visualizza il segnale 0.

Per bit = 0 e funzione Safety SSM attivata vale quanto segue:

- Durante la cancellazione impulsi la sorveglianza prosegue. L'ultimo segnale di risposta visualizzato prima della cancellazione impulsi viene mantenuto e viene assunto lo stato STO.

Per bit 08:

Per bit = 1 e funzione Safety SDI attivata vale quanto segue:

- Durante la cancellazione impulsi la sorveglianza viene disattivata e il segnale di stato indica lo stato inattivo.

Per bit = 0 e funzione Safety SDI attivata vale quanto segue:

- Durante la cancellazione impulsi la sorveglianza prosegue. Il segnale di stato indica lo stato attivo e viene assunto lo stato STO.

p9311 SI Motion, clock rilevamento valore attuale (processore 2) / SI Mtn cl. att. P2

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: C2(95)	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: Safety Integrated	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
250.0000 [µs]	8000.0000 [µs]	2000.0000 [µs]

Descrizione: Impostazione del tempo di ciclo del rilevamento del valore attuale per le funzioni sicure di sorveglianza del movimento.

Criteri di impostazione se le funzioni di sorveglianza del movimento vengono eseguite con un encoder:

- Un tempo di ciclo più lento riduce la velocità massima ammessa, tuttavia garantisce un carico più ridotto della Control Unit per il rilevamento sicuro del valore attuale.

- La velocità massima ammessa, al superamento della quale possono verificarsi errori nel rilevamento sicuro del valore attuale, viene visualizzata nel parametro r9730.

- Criteri di impostazione se le funzioni di sorveglianza del movimento vengono eseguite senza encoder:

- Il clock di rilevamento del valore attuale deve essere impostato allo stesso valore del clock del regolatore di corrente (p0115).

Dipendenza: Vedi anche: p9300, p9511

Vedi anche: F01652

Attenzione: Questo parametro viene sovrascritto dalla funzione di copia delle funzioni di sicurezza integrate nell'azionamento.

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

Nota: Questo parametro è attivo solo per le funzioni di sorveglianza del movimento basate su azionamento (p9601.2 = 1).

Il clock di sorveglianza di p9500 deve essere un multiplo intero di questo parametro.

Nelle funzioni di sorveglianza del movimento con encoder, il tempo di ciclo del rilevamento del valore attuale deve essere un multiplo intero del clock del regolatore di corrente e più lento di quest'ultimo almeno del fattore 4. È raccomandato un fattore minimo 8. Inoltre il valore per il parametro deve essere maggiore o uguale a 2 ms.

La modifica diventa attiva solo dopo un POWER ON.

p9315 SI Motion, configuraz. val. posizione grossolana (processore 2) / SI Mtn s Konfig P2

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: C2(95)	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: Unsigned32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: Safety Integrated	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
-	-	0000 0000 0000 0000 0000 0000 0000 0000 bin

Descrizione: Impostazione della configurazione encoder per il valore di posizione grossolana ridondante.

In questo parametro deve essere parametrizzato l'encoder utilizzato per le funzioni sicure di sorveglianza del movimento sul processore 2.

Campo di bit:

Bit	Nome del segnale	Segnale 1	Segnale 0	FP
00	Contatore incrementale	Sì	No	-
01	Encoder CRC byte meno significativo prima	Sì	No	-
02	Bit più signif. valore posiz. gross. rid. allineato a sinistra	Sì	No	-
16	Encoder DRIVE-CLiQ	Sì	No	-

Dipendenza: Vedi anche: r0474, p9515

p9316 SI Motion, configurazione encoder funzioni sicure (processore 2) / SI Mtn conf enc P2

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: C2(95)	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: Unsigned16	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: Safety Integrated	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
-	-	0000 bin

Descrizione: Impostazione della configurazione per encoder e valore attuale di posizione.

In questo parametro deve essere parametrizzato l'encoder utilizzato per le funzioni sicure di sorveglianza del movimento sul processore 2.

Campo di bit:

Bit	Nome del segnale	Segnale 1	Segnale 0	FP
00	Encoder rotativo/lineare	Lineare	Rotatorio	-
01	Valore attuale di posizione, cambio di segno	Sì	No	-

Dipendenza: Vedi anche: p0404, p0410, p9516

p9317 SI Motion, suddivis. reticolo riga ottica lineare (processore 2) / SI Mtn reticolo P2

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: C2(95)	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: Safety Integrated	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
0.00 [nm]	250000000.00 [nm]	10000.00 [nm]

Descrizione: Impostazione della suddivisione del reticolo per encoder lineare.

In questo parametro deve essere parametrizzato l'encoder utilizzato per le funzioni sicure di sorveglianza del movimento sul processore 2.

Dipendenza: Vedi anche: p9316

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

p9318 SI Motion, incrementi encoder per giro (processore 2) / SI Mtn incr/giroP2

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: C2(95)	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: Unsigned32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: Safety Integrated	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
0	16777215	2048

Descrizione: Impostazione del numero di tacche encoder per giro nell'encoder rotativo.

In questo parametro deve essere parametrizzato l'encoder utilizzato per le funzioni sicure di sorveglianza del movimento sul processore 2.

Dipendenza: Vedi anche: p0408, p9316

p9319 SI Motion, risoluzione fine G1_XIST1 (processore 2) / SI Mtn G1_XIST1 P2

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: C2(95)	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: Unsigned32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: Safety Integrated	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
2	18	11

Descrizione: Impostazione della risoluzione fine per G1_XIST1 in bit.

In questo parametro deve essere parametrizzato l'encoder utilizzato per le funzioni sicure di sorveglianza del movimento sul processore 2.

Dipendenza: Vedi anche: p0418

Vedi anche: F01670, F01671

Nota: Se le funzioni sicure non sono abilitate (p9301 = 0): p9319 viene impostato automaticamente all'avviamento come p0418.

Se le funzioni sicure sono abilitate (p9301 > 0): p9319 viene controllato per verificare la conformità con p0418.

G1_XIST1: encoder 1, valore attuale di posizione 1 (PROFIdrive)

p9320 SI Motion, passo del mandrino (processore 2) / SI Mtn passo P2

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: C2(95)	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: Safety Integrated	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
0.1000 [mm]	8388.0000 [mm]	10.0000 [mm]

Descrizione: Impostazione del rapporto di trasmissione tra encoder e carico in mm/giro per un asse lineare con encoder rotativo.

In questo parametro deve essere parametrizzato l'encoder utilizzato per le funzioni sicure di sorveglianza del movimento sul Motor Module.

Dipendenza: Vedi anche: p9520

Attenzione: In funzione della grandezza del numero immesso (a partire da 3 posizioni prima della virgola) la quarta posizione dopo la virgola può essere arrotondata.

p9321[0...7] SI Motion, ridutt., denomin. encoder(motore)/carico (process. 2) / SI_M rid. den. P2

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: C2(95)	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: Unsigned32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: Safety Integrated	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
1	2147000000	1

Descrizione: Impostazione del denominatore per il rapporto di riduzione tra encoder (o motore con funzioni di sorveglianza senza encoder) e carico.

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

Indice: [0] = Riduttore 1
[1] = Riduttore 2
[2] = Riduttore 3
[3] = Riduttore 4
[4] = Riduttore 5
[5] = Riduttore 6
[6] = Riduttore 7
[7] = Riduttore 8

Dipendenza: Vedi anche: p9322

Attenzione: Una commutazione dei rapporti di riduzione non è possibile. È sempre attivo il riduttore 1 (indice 0).

p9322[0...7] SI Motion, ridutt., numerat. encoder(motore)/carico (process. 2) / SI_M rid. nom. P2

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: C2(95)	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: Unsigned32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: Safety Integrated	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
1	2147000000	1

Descrizione: Impostazione del numeratore per il rapporto di riduzione tra encoder (o motore con funzioni di sorveglianza senza encoder) e carico.

Indice: [0] = Riduttore 1
[1] = Riduttore 2
[2] = Riduttore 3
[3] = Riduttore 4
[4] = Riduttore 5
[5] = Riduttore 6
[6] = Riduttore 7
[7] = Riduttore 8

Dipendenza: Vedi anche: p9321

Attenzione: Una commutazione dei rapporti di riduzione non è possibile. È sempre attivo il riduttore 1 (indice 0).

Nota: Nelle funzioni di sorveglianza senza encoder occorre moltiplicare il numero di coppie di poli per il numeratore del rapporto di riduzione.

Esempio:

Rapporto di riduzione 1:4, numero di coppie di poli (r0313) = 2

--> p9321 = 1, p9322 = 8 (4 x 2)

p9323 SI Motion, bit validi val. posiz. gross. ridond. (processore 2) / Bit validi P2

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: C2(95)	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: Unsigned16	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: Safety Integrated	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
0	16	9

Descrizione: Impostazione del numero di bit validi del valore di posizione grossolana ridondante.

In questo parametro deve essere parametrizzato l'encoder utilizzato per le funzioni sicure di sorveglianza del movimento sul processore 2.

Dipendenza: Vedi anche: r0470, p9523

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

p9324 SI Motion, bit val. risol. fine val. posiz. gross. ridond. (P2) / SI Mtn bit ris P2

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: C2(95)	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: Integer16	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: Safety Integrated	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
-16	16	-2

Descrizione: Impostazione del numero di bit per la risoluzione fine del valore di posizione grossolana ridondante

In questo parametro deve essere parametrizzato l'encoder utilizzato per le funzioni sicure di sorveglianza del movimento sul processore 2.

Dipendenza: Vedi anche: r0471, p9524

p9325 SI Motion, bit rilev. val. di posizione grossolana ridond. (P2) / Bit rilevanti P2

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: C2(95)	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: Unsigned16	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: Safety Integrated	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
0	16	16

Descrizione: Impostazione del numero di bit rilevanti per il valore di posizione grossolana ridondante.

In questo parametro deve essere parametrizzato l'encoder utilizzato per le funzioni sicure di sorveglianza del movimento sul processore 2.

Dipendenza: Vedi anche: p0414, r0472, p9525

p9328[0...11] SI Motion, Sensor Module, Node ID (processore 2) / SI Mtn SM Ident P2

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: C2(95)	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: Unsigned8	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: Safety Integrated	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
0000 hex	00FF hex	0000 hex

Descrizione: Impostazione del Node Identifier del Sensor Module, utilizzato dal processore 2 per le sorveglianze del movimento.

Dipendenza: Vedi anche: r9881

Attenzione: Questo parametro viene sovrascritto dalla funzione di copia delle funzioni di sicurezza integrate nell'azionamento.

p9329 SI Motion, bit più signific. sic. pos. grossolana Gx_XIST1 (P2) / Gx_XIST1 MSB P2

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: C2(95)	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: Unsigned16	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: Safety Integrated	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
0	31	14

Descrizione: Impostazione del numero di bit per il bit più significativo sicuro (MSB) della posizione grossolana Gx_XIST1.

In questo parametro deve essere parametrizzato l'encoder utilizzato per le funzioni sicure di sorveglianza del movimento sul processore 2.

Dipendenza: Vedi anche: p0415, r0475, p9529

Nota: MSB: Most Significant Bit (bit più significativo)

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

p9330 SI Motion, tolleranza di arresto (processore 2) / SI_M SOS Tol P2

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: C2(95)	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: Safety Integrated	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
0.000 [mm]	100.000 [mm]	1.000 [mm]

Descrizione: Impostazione della tolleranza per la funzione "Arresto operativo sicuro" (SOS).

Dipendenza: Vedi anche: p9530
Vedi anche: C01707

Attenzione: Questo parametro viene sovrascritto dalla funzione di copia delle funzioni di sicurezza integrate nell'azionamento.

Nota: SOS: Safe Operating Stop (arresto operativo sicuro)

p9330 SI Motion, tolleranza di arresto (processore 2) / SI_M SOS Tol P2

SERVO_S110-CAN (Rot. Safety), SERVO_S110-DP (Rot. Safety), SERVO_S110-PN (Rot. Safety)

Modificabile: C2(95)	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: Safety Integrated	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
0.000 [°]	100.000 [°]	1.000 [°]

Descrizione: Impostazione della tolleranza per la funzione "Arresto operativo sicuro" (SOS).

Dipendenza: Vedi anche: p9530
Vedi anche: C01707

Attenzione: Questo parametro viene sovrascritto dalla funzione di copia delle funzioni di sicurezza integrate nell'azionamento.

Nota: SOS: Safe Operating Stop (arresto operativo sicuro)

p9331[0...3] SI Motion, valori limite SLS (processore 2) / SI Mtn SLS lim P2

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: C2(95)	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: Safety Integrated	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
0.00 [mm/min]	1000000.00 [mm/min]	2000.00 [mm/min]

Descrizione: Impostazione dei valori limite per la funzione "Velocità limitata sicura" (SLS).

Indice: [0] = Valore limite SLS1
[1] = Valore limite SLS2
[2] = Valore limite SLS3
[3] = Valore limite SLS4

Dipendenza: Vedi anche: p9363, p9531
Vedi anche: C01714

Attenzione: Questo parametro viene sovrascritto dalla funzione di copia delle funzioni di sicurezza integrate nell'azionamento.

Nota: SLS: Safely Limited Speed (velocità limitata sicura)

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

p9331[0...3] SI Motion, valori limite SLS (processore 2) / SI Mtn SLS lim P2

SERVO_S110-CAN (Rot. Safety), SERVO_S110-DP (Rot. Safety), SERVO_S110-PN (Rot. Safety)

Modificabile: C2(95)	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: Safety Integrated	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
0.00 [1/min]	1000000.00 [1/min]	2000.00 [1/min]

Descrizione: Impostazione dei valori limite per la funzione "Velocità limitata sicura" (SLS).

Indice:
[0] = Valore limite SLS1
[1] = Valore limite SLS2
[2] = Valore limite SLS3
[3] = Valore limite SLS4

Dipendenza: Vedi anche: p9363, p9531
Vedi anche: C01714

Attenzione: Questo parametro viene sovrascritto dalla funzione di copia delle funzioni di sicurezza integrate nell'azionamento.

Nota: SLS: Safely Limited Speed (velocità limitata sicura)

p9342 SI Motion, toller. confronto val.att. (incrociato)(processore 2) / SI_M val_a Tol P2

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: C2(95)	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: Safety Integrated	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
0.0010 [mm]	360.0000 [mm]	0.1000 [mm]

Descrizione: Impostazione della tolleranza per il confronto incrociato della posizione attuale tra i due canali di sorveglianza.
Per le funzioni di sorveglianza del movimento senza encoder si deve impostare una tolleranza più alta (12 gradi rotatorio e 1 mm lineare).

Dipendenza: Vedi anche: p9542
Vedi anche: C01711

Attenzione: Questo parametro viene sovrascritto dalla funzione di copia delle funzioni di sicurezza integrate nell'azionamento.

p9342 SI Motion, toller. confronto val.att. (incrociato)(processore 2) / SI_M val_a Tol P2

SERVO_S110-CAN (Rot. Safety), SERVO_S110-DP (Rot. Safety), SERVO_S110-PN (Rot. Safety)

Modificabile: C2(95)	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: Safety Integrated	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
0.0010 [°]	360.0000 [°]	0.1000 [°]

Descrizione: Impostazione della tolleranza per il confronto incrociato della posizione attuale tra i due canali di sorveglianza.
Per le funzioni di sorveglianza del movimento senza encoder si deve impostare una tolleranza più alta (12 gradi rotatorio e 1 mm lineare).

Dipendenza: Vedi anche: p9542
Vedi anche: C01711

Attenzione: Questo parametro viene sovrascritto dalla funzione di copia delle funzioni di sicurezza integrate nell'azionamento.

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

p9345 SI Motion SSM, tempo di filtro (processore 2) / SI Mtn SSM filt P2

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: C2(95)	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 2860
Gruppo Par.: Safety Integrated	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
0.00 [µs]	100000.00 [µs]	0.00 [µs]

Descrizione: Impostazione del tempo di filtro per la risposta SSM per il riconoscimento dello stato di fermo (n < nx).

Attenzione: Questo parametro viene sovrascritto dalla funzione di copia delle funzioni di sicurezza integrate nell'azionamento.

Nota: Il tempo di filtro diventa attivo solo una volta che la funzione è abilitata (p9301.16 = p9501.16 = 1).
Il parametro è contenuto nel confronto incrociato dei dati di entrambi i canali di sorveglianza.
SSM: Safe Speed Monitor (risposta sicura della sorveglianza di velocità)

p9346 SI Motion SSM, limite di velocità (processore 2) / SI Mtn SSM v_limP2

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: C2(95)	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 2860
Gruppo Par.: Safety Integrated	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
0.00 [mm/min]	1000000.00 [mm/min]	20.00 [mm/min]

Descrizione: Impostazione del limite di velocità per la risposta SSM per il riconoscimento dello stato di fermo (n < nx).
Se il valore scende al di sotto di questo limite viene impostato il segnale "Risposta SSM attiva".
Per p9368 = p9568 = 0 vale il valore impostato in p9346/p9546 anche per la funzione "SAM".

Dipendenza: Vedi anche: p9546

Cautela: Se si scende sotto il valore di soglia impostato, la funzione "SAM" viene disattivata.

Attenzione: Questo parametro viene sovrascritto dalla funzione di copia delle funzioni di sicurezza integrate nell'azionamento.

Nota: SAM: Safe Acceleration Monitor (sorveglianza sicura dell'accelerazione)
SSM: Safe Speed Monitor (risposta sicura della sorveglianza di velocità)

p9346 SI Motion SSM, limite di velocità (processore 2) / SI Mtn SSM v_limP2

SERVO_S110-CAN (Rot. Safety), SERVO_S110-DP (Rot. Safety), SERVO_S110-PN (Rot. Safety)

Modificabile: C2(95)	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 2860
Gruppo Par.: Safety Integrated	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
0.00 [1/min]	1000000.00 [1/min]	20.00 [1/min]

Descrizione: Impostazione del limite di velocità per la risposta SSM per il riconoscimento dello stato di fermo (n < nx).
Se il valore scende al di sotto di questo limite viene impostato il segnale "Risposta SSM attiva".
Per p9368 = p9568 = 0 vale il valore impostato in p9346/p9546 anche per la funzione "SAM".

Dipendenza: Vedi anche: p9546

Cautela: Se si scende sotto il valore di soglia impostato, la funzione "SAM" viene disattivata.

Attenzione: Questo parametro viene sovrascritto dalla funzione di copia delle funzioni di sicurezza integrate nell'azionamento.

Nota: SAM: Safe Acceleration Monitor (sorveglianza sicura dell'accelerazione)
SSM: Safe Speed Monitor (risposta sicura della sorveglianza di velocità)

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

p9347 SI Motion SSM, isteresi di velocità (processore 2) / SI Mtn SSM ist P2

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: C2(95)	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 2860
Gruppo Par.: Safety Integrated	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
0.0010 [mm/min]	500.0000 [mm/min]	10.0000 [mm/min]

Descrizione: Impostazione dell'isteresi di velocità per la risposta SSM per il riconoscimento dello stato di fermo (n < nx).

Dipendenza: Vedi anche: C01711

Attenzione: Questo parametro viene sovrascritto dalla funzione di copia delle funzioni di sicurezza integrate nell'azionamento.

Nota: L'isteresi di velocità diventa attiva solo una volta che la funzione è abilitata (p9301.16 = p9501.16 = 1).
Il parametro è contenuto nel confronto incrociato dei dati di entrambi i canali di sorveglianza.
SSM: Safe Speed Monitor (risposta sicura della sorveglianza di velocità)

p9347 SI Motion SSM, isteresi di velocità (processore 2) / SI Mtn SSM ist P2

SERVO_S110-CAN (Rot. Safety), SERVO_S110-DP (Rot. Safety), SERVO_S110-PN (Rot. Safety)

Modificabile: C2(95)	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 2860
Gruppo Par.: Safety Integrated	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
0.0010 [1/min]	500.0000 [1/min]	10.0000 [1/min]

Descrizione: Impostazione dell'isteresi di velocità per la risposta SSM per il riconoscimento dello stato di fermo (n < nx).

Dipendenza: Vedi anche: C01711

Attenzione: Questo parametro viene sovrascritto dalla funzione di copia delle funzioni di sicurezza integrate nell'azionamento.

Nota: L'isteresi di velocità diventa attiva solo una volta che la funzione è abilitata (p9301.16 = p9501.16 = 1).
Il parametro è contenuto nel confronto incrociato dei dati di entrambi i canali di sorveglianza.
SSM: Safe Speed Monitor (risposta sicura della sorveglianza di velocità)

p9348 SI Motion, tolleranza velocità attuale SBR (processore 2) / SI Mtn toll.SBR P2

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: C2(95)	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: Safety Integrated	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
0.00 [mm/min]	120000.00 [mm/min]	300.00 [mm/min]

Descrizione: Impostazione della tolleranza di velocità per la funzione "SAM".

Dipendenza: Vedi anche: p9548
Vedi anche: C01706

Attenzione: Questo parametro viene sovrascritto dalla funzione di copia delle funzioni di sicurezza integrate nell'azionamento.

Nota: SAM: Safe Acceleration Monitor (sorveglianza sicura dell'accelerazione)

p9348 SI Motion, tolleranza velocità attuale SBR (processore 2) / SI Mtn toll.SBR P2

SERVO_S110-CAN (Rot. Safety), SERVO_S110-DP (Rot. Safety), SERVO_S110-PN (Rot. Safety)

Modificabile: C2(95)	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: Safety Integrated	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
0.00 [1/min]	120000.00 [1/min]	300.00 [1/min]

Descrizione: Impostazione della tolleranza di velocità per la funzione "SAM".

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

Dipendenza: Vedi anche: p9548
Vedi anche: C01706

Attenzione: Questo parametro viene sovrascritto dalla funzione di copia delle funzioni di sicurezza integrate nell'azionamento.

Nota: SAM: Safe Acceleration Monitor (sorveglianza sicura dell'accelerazione)

p9349 SI Motion, tolleranza di velocità scorrimento (processore 2) / SI Mtn scorr. P2

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: C2(95)	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: Safety Integrated	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
0.00 [mm/min]	6000.00 [mm/min]	6.00 [mm/min]

Descrizione: Impostazione della tolleranza di velocità usata in un sistema a 2 encoder nel confronto incrociato tra i due canali di sorveglianza.

Dipendenza: Vedi anche: p9301, p9342, p9549

Attenzione: Questo parametro viene sovrascritto dalla funzione di copia delle funzioni di sicurezza integrate nell'azionamento.

Nota: Se la "sincronizzazione del valore attuale" non è abilitata (p9301.3 = 0), il valore parametrizzato in p9342 viene usato come tolleranza nel confronto dati incrociato.

p9349 SI Motion, tolleranza di velocità scorrimento (processore 2) / SI Mtn scorr. P2

SERVO_S110-CAN (Rot. Safety), SERVO_S110-DP (Rot. Safety), SERVO_S110-PN (Rot. Safety)

Modificabile: C2(95)	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: Safety Integrated	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
0.00 [1/min]	6000.00 [1/min]	6.00 [1/min]

Descrizione: Impostazione della tolleranza di velocità usata in un sistema a 2 encoder nel confronto incrociato tra i due canali di sorveglianza.

Dipendenza: Vedi anche: p9301, p9342, p9549

Attenzione: Questo parametro viene sovrascritto dalla funzione di copia delle funzioni di sicurezza integrate nell'azionamento.

Nota: Se la "sincronizzazione del valore attuale" non è abilitata (p9301.3 = 0), il valore parametrizzato in p9342 viene usato come tolleranza nel confronto dati incrociato.

p9351 SI Motion, tempo di ritardo commutazione SLS (processore 2) / SI Mtn SLS t P2

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: C2(95)	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 2825
Gruppo Par.: Safety Integrated	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
0.00 [µs]	600000000.00 [µs]	100000.00 [µs]

Descrizione: Impostazione del tempo di ritardo per la commutazione SLS oppure per la commutazione da SLS a SOS per la funzione "Velocità limitata sicura" (SLS).

Nel passaggio da un livello di velocità limitata sicura maggiore a uno minore o all'arresto operativo sicuro (SOS), entro questo tempo di ritardo resta attivo il livello di velocità precedente.

Anche l'attivazione di SLS o SOS dal funzionamento non sicuro avviene con questo ritardo.

Dipendenza: Vedi anche: p9551

Attenzione: Questo parametro viene sovrascritto dalla funzione di copia delle funzioni di sicurezza integrate nell'azionamento.

Nota: SLS: Safely Limited Speed (velocità limitata sicura)
SOS: Safe Operating Stop (arresto operativo sicuro)

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

p9352 SI Motion, tempo di passaggio da STOP C a SOS (processore 2) / SI Mtn t C->SOS P2

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: C2(95)	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 2825
Gruppo Par.: Safety Integrated	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
0.00 [µs]	600000000.00 [µs]	100000.00 [µs]

Descrizione: Impostazione del tempo di passaggio da STOP C ad "Arresto operativo sicuro" (SOS).
Dipendenza: Vedi anche: p9552
Attenzione: Questo parametro viene sovrascritto dalla funzione di copia delle funzioni di sicurezza integrate nell'azionamento.
Nota: SOS: Safe Operating Stop (arresto operativo sicuro)

p9353 SI Motion, tempo di passaggio da STOP D a SOS (processore 2) / SI Mtn t D->SOS P2

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: C2(95)	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 2825
Gruppo Par.: Safety Integrated	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
0.00 [µs]	600000000.00 [µs]	100000.00 [µs]

Descrizione: Impostazione del tempo di passaggio da STOP D ad "Arresto operativo sicuro" (SOS).
Dipendenza: Vedi anche: p9553
Attenzione: Questo parametro viene sovrascritto dalla funzione di copia delle funzioni di sicurezza integrate nell'azionamento.
Nota: SOS: Safe Operating Stop (arresto operativo sicuro)

p9354 SI Motion, tempo di passaggio da STOP E a SOS (processore 2) / SI Mtn t E->SOS P2

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: C2(95)	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 2825
Gruppo Par.: Safety Integrated	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
0.00 [µs]	600000000.00 [µs]	100000.00 [µs]

Descrizione: Impostazione del tempo di passaggio da STOP E ad "Arresto operativo sicuro" (SOS).
Dipendenza: Vedi anche: p9554
Attenzione: Questo parametro viene sovrascritto dalla funzione di copia delle funzioni di sicurezza integrate nell'azionamento.
Nota: SOS: Safe Operating Stop (arresto operativo sicuro)

p9355 SI Motion, tempo di passaggio da STOP F a STOP B (processore 2) / SI Mtn t F->B P2

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: C2(95)	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 2825
Gruppo Par.: Safety Integrated	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
0.00 [µs]	600000000.00 [µs]	0.00 [µs]

Descrizione: Impostazione del tempo di passaggio da STOP F a STOP B.
Dipendenza: Vedi anche: C01711
Attenzione: Questo parametro viene sovrascritto dalla funzione di copia delle funzioni di sicurezza integrate nell'azionamento.

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

p9356 SI Motion, tempo di ritardo cancellazione impulsi (processore 2) / SI Mtn tRit CimpP2

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: C2(95)	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 2825
Gruppo Par.: Safety Integrated	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
0.00 [µs]	600000000.00 [µs]	100000.00 [µs]

Descrizione: Impostazione del tempo di ritardo per la cancellazione impulsi sicura dopo STOP B / SS1.

Nelle funzioni di sorveglianza del movimento senza encoder con sorveglianza rampa di frenatura sicura (p9306 = 1) questo parametro non ha effetto.

Dipendenza: Vedi anche: p9360, p9556

Vedi anche: C01701

Attenzione: Questo parametro viene sovrascritto dalla funzione di copia delle funzioni di sicurezza integrate nell'azionamento.

Nota: SS1: Safe Stop 1 (arresto sicuro 1)

p9357 SI Motion, tempo di prova cancellazione impulsi (processore 2) / SI Mtn t pr c_iP2

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: C2(95)	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: Safety Integrated	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
0.00 [µs]	10000000.00 [µs]	100000.00 [µs]

Descrizione: Impostazione del tempo dopo il quale gli impulsi devono essere cancellati in caso di stop di prova.

Dipendenza: Vedi anche: p9557

Vedi anche: C01798

Attenzione: Questo parametro viene sovrascritto dalla funzione di copia delle funzioni di sicurezza integrate nell'azionamento.

p9358 SI Motion, limite tempo modalità prova collaudo (processore 2) / SI Mtn t coll.P2

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: C2(95)	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: Safety Integrated	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
5000000.00 [µs]	100000000.00 [µs]	40000000.00 [µs]

Descrizione: Impostazione del tempo massimo per la modalità di prova di collaudo.

Se la modalità di prova di collaudo dura più a lungo del limite di tempo impostato, la modalità viene terminata automaticamente.

Dipendenza: Vedi anche: p9558

Vedi anche: C01799

Attenzione: Questo parametro viene sovrascritto dalla funzione di copia delle funzioni di sicurezza integrate nell'azionamento.

p9360 SI Motion, velocità di disinserzione cancell. impulsi (proc. 2) / SI Mtn CI v_dis P2

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: C2(95)	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: Safety Integrated	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
0.00 [mm/min]	6000.00 [mm/min]	0.00 [mm/min]

Descrizione: Impostazione della velocità di disinserzione per la cancellazione impulsi.

Al di sotto di questa velocità l'asse viene considerato "fermo" e con STOP B / SS1 gli impulsi vengono cancellati (mediante passaggio a STOP A).

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

Nelle funzioni di sorveglianza del movimento senza encoder il parametro deve essere > 0 (il valore consigliato è 10).

Dipendenza: Vedi anche: p9356, p9560

Attenzione: Questo parametro viene sovrascritto dalla funzione di copia delle funzioni di sicurezza integrate nell'azionamento.

Nota: SS1: Safe Stop 1 (arresto sicuro 1)

p9360 SI Motion, n. giri arresto cancellazione impulsi (Motor Module) / SI Mtn CI n_dis MM

SERVO_S110-CAN (Rot. Safety), SERVO_S110-DP (Rot. Safety), SERVO_S110-PN (Rot. Safety)

Modificabile: C2(95)	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: Safety Integrated	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1

Min	Max	Impostazione di fabbrica
0.00 [1/min]	6000.00 [1/min]	0.00 [1/min]

Descrizione: Impostazione del numero di giri di disinserzione per la cancellazione impulsi.

Al di sotto di questo numero di giri l'asse viene considerato "fermo" e con STOP B / SS1 gli impulsi vengono cancellati (mediante passaggio a STOP A).

Dipendenza: Vedi anche: p9356, p9560

Attenzione: Questo parametro viene sovrascritto dalla funzione di copia delle funzioni di sicurezza integrate nell'azionamento.

Nota: SS1: Safe Stop 1 (arresto sicuro 1)

p9363[0...3] SI Motion, reazione di stop SLS (processore 2) / SI Mtn SLS Stop P2

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: C2(95)	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: Integer16	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: Safety Integrated	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1

Min	Max	Impostazione di fabbrica
0	14	2

Descrizione: Impostazione della reazione di stop per la funzione "Velocità limitata sicura" (SLS).

Queste impostazioni valgono per i singoli valori limite con SLS.

Nelle funzioni di sorveglianza del movimento senza encoder (p9306 = 1) è ammesso solo il valore 0 o 1.

Valore:
0: STOP A
1: STOP B
2: STOP C
3: STOP D
4: STOP E
10: STOP A con cancellazione impulsi in caso di guasto del bus
11: STOP B con cancell. impulsi ritardata in caso di guasto del bus
12: STOP C con cancell. impulsi ritardata in caso di guasto del bus
13: STOP D con cancell. impulsi ritardata in caso di guasto del bus
14: STOP E con cancell. impulsi ritardata in caso di guasto del bus

Indice:
[0] = Valore limite SLS1
[1] = Valore limite SLS2
[2] = Valore limite SLS3
[3] = Valore limite SLS4

Dipendenza: Vedi anche: p9331, p9380, p9563

Attenzione: Questo parametro viene sovrascritto dalla funzione di copia delle funzioni di sicurezza integrate nell'azionamento.

Nota: I valori 4 e 14 non sono supportati sulla Control Unit 305.

SLS: Safely Limited Speed (velocità limitata sicura)

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

p9364 SI Motion, tolleranza SDI (processore 2) / SI Mtn Toll SDI P2

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: C2(95)	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 2861
Gruppo Par.: Safety Integrated	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
0.001 [mm]	360.000 [mm]	12.000 [mm]

Descrizione: Impostazione della tolleranza per la funzione "Direzione di movimento sicura" (SDI). Questo movimento nella direzione sorvegliata è ancora consentito prima che venga attivato un allarme.

Dipendenza: Vedi anche: p9365, p9366
Vedi anche: C30716

Attenzione: Questo parametro viene sovrascritto dalla funzione di copia delle funzioni di sicurezza integrate nell'azionamento. Impostazione della tolleranza per la funzione "Direzione di movimento sicura" (SDI).

Nota: SDI: Safe Direction (direzione di movimento sicura)

p9364 SI Motion, tolleranza SDI (processore 2) / SI Mtn Toll SDI P2

SERVO_S110-CAN (Rot. Safety), SERVO_S110-DP (Rot. Safety), SERVO_S110-PN (Rot. Safety)

Modificabile: C2(95)	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 2861
Gruppo Par.: Safety Integrated	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
0.001 [°]	360.000 [°]	12.000 [°]

Descrizione: Impostazione della tolleranza per la funzione "Direzione di movimento sicura" (SDI). Questo movimento nella direzione sorvegliata è ancora consentito prima che venga attivato un allarme.

Dipendenza: Vedi anche: p9365, p9366
Vedi anche: C30716

Attenzione: Questo parametro viene sovrascritto dalla funzione di copia delle funzioni di sicurezza integrate nell'azionamento. Impostazione della tolleranza per la funzione "Direzione di movimento sicura" (SDI).

Nota: SDI: Safe Direction (direzione di movimento sicura)

p9365 SI Motion, tempo di ritardo SDI (processore 2) / SI Mtn t SDI P2

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: C2(95)	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 2861
Gruppo Par.: Safety Integrated	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
0.00 [µs]	600000000.00 [µs]	100000.00 [µs]

Descrizione: Impostazione del tempo di ritardo per la funzione "Direzione di movimento sicura" (SDI). Selezionando la funzione SDI, entro questo tempo è ancora consentito un movimento nella direzione sorvegliata; questo tempo può essere quindi utilizzato per frenare un movimento già esistente.

Dipendenza: Vedi anche: p9364, p9366
Vedi anche: C30716

Attenzione: Questo parametro viene sovrascritto dalla funzione di copia delle funzioni di sicurezza integrate nell'azionamento.

Nota: SDI: Safe Direction (direzione di movimento sicura)

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

p9366 SI Motion, reazione di stop SDI (processore 2) / SI Mtn Stop SDI P2

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: C2(95)	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: Integer16	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 2861
Gruppo Par.: Safety Integrated	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
0	14	1

Descrizione: Impostazione della reazione di stop per la funzione "Direzione di movimento sicura" (SDI).
Questa impostazione vale per entrambe le direzioni di movimento.

Valore:
0: STOP A
1: STOP B
2: STOP C
3: STOP D
4: STOP E
10: STOP A con cancellazione impulsi in caso di guasto del bus
11: STOP B con cancell. impulsi ritardata in caso di guasto del bus
12: STOP C con cancell. impulsi ritardata in caso di guasto del bus
13: STOP D con cancell. impulsi ritardata in caso di guasto del bus
14: STOP E con cancell. impulsi ritardata in caso di guasto del bus

Dipendenza: Vedi anche: p9364, p9365
Vedi anche: C30716

Attenzione: Questo parametro viene sovrascritto dalla funzione di copia delle funzioni di sicurezza integrate nell'azionamento.

Nota: SDI: Safe Direction (direzione di movimento sicura)

p9368 SI Motion SAM, limite di velocità (processore 2) / SI Mtn SAM v_limP2

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: C2(95)	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: Safety Integrated	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
0.00 [mm/min]	1000.00 [mm/min]	0.00 [mm/min]

Descrizione: Impostazione del limite di velocità per la funzione "SAM".
Dopo il superamento del limite di velocità impostato, la funzione SAM viene disattivata.

Attenzione: Questo parametro viene sovrascritto dalla funzione di copia delle funzioni di sicurezza integrate nell'azionamento.

Nota: SAM: Safe Acceleration Monitor (sorveglianza sicura dell'accelerazione)
SSM: Safe Speed Monitor (risposta sicura della sorveglianza di velocità)
Per p9568 = p9368 = 0 vale:
Si applica il valore in p9546/p9346 (SSM) come limite di velocità per SAM.

p9368 SI Motion SAM, limite di velocità (processore 2) / SI Mtn SAM v_limP2

SERVO_S110-CAN (Rot. Safety), SERVO_S110-DP (Rot. Safety), SERVO_S110-PN (Rot. Safety)

Modificabile: C2(95)	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: Safety Integrated	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
0.00 [1/min]	1000.00 [1/min]	0.00 [1/min]

Descrizione: Impostazione del limite di velocità per la funzione "SAM".
Dopo il superamento del limite di velocità impostato, la funzione SAM viene disattivata.

Attenzione: Questo parametro viene sovrascritto dalla funzione di copia delle funzioni di sicurezza integrate nell'azionamento.

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

Nota: SAM: Safe Acceleration Monitor (sorveglianza sicura dell'accelerazione)
SSM: Safe Speed Monitor (risposta sicura della sorveglianza di velocità)
Per p9568 = p9368 = 0 vale:
Si applica il valore in p9546/p9346 (SSM) come limite di velocità per SAM.

p9370 SI Motion, modalità prova collaudo (processore 2) / SI Mtn mod coll P2

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: U, T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: Integer16	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: Safety Integrated	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
0000 hex	00AC hex	0000 hex

Descrizione: Impostazione per la selezione e deselezione della modalità di prova di collaudo.

Valore:
0: [00 hex] deselezione della modalità prova di collaudo
172: [AC hex] selezione della modalità prova collaudo

Dipendenza: Vedi anche: p9358, r9371
Vedi anche: C01799

Nota: La modalità prova di collaudo si può selezionare solo se sono abilitate le sorveglianze di movimento integrate nell'azionamento (p9601.2/p9801.2).

r9371 SI Motion, stato prova collaudo (processore 2) / SI Mtn sta_coll P2

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: Integer16	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: Safety Integrated	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
0000 hex	00AC hex	-

Descrizione: Visualizzazione dello stato della modalità di prova di collaudo.

Valore:
0: [00 hex] modal_prova collaudo non attiva
12: [0C hex] modal_prova collaudo imposs. a causa di anom. POWER ON
13: [0D hex] modal_prova coll. imposs. causa codice errato in p9370
15: [0F hex] mod_prova coll. imposs. causa timer_prova coll. scad.
172: [AC hex] modal_prova collaudo attiva

Dipendenza: Vedi anche: p9358, p9370
Vedi anche: C01799

p9380 SI Motion, ritardo cancellaz. impulsi guasto bus (processore 2) / SI Mtn t fi Cl P2

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: C2(95)	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: Safety Integrated	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
0.00 [µs]	800000.00 [µs]	0.00 [µs]

Descrizione: Impostazione del tempo di attesa dopo il quale viene eseguita la cancellazione impulsi sicura in caso di guasto del bus.

Dipendenza: Vedi anche: p9363

Attenzione: Questo parametro viene sovrascritto dalla funzione di copia delle funzioni di sicurezza integrate nell'azionamento.

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

p9381 SI Motion, valore riferimento rampa di frenatura (processore 2) / SIMtn rif rampa P2

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: C2(95)	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: Safety Integrated	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
600.0000 [mm/min]	24000.0000 [mm/min]	1500.0000 [mm/min]

Descrizione: Impostazione del valore di riferimento per calcolare la rampa di frenatura.
La pendenza della rampa di frenatura dipende da p9381 (valore di riferimento) e p9383 (tempo di sorveglianza).

Dipendenza: Vedi anche: p9382, p9383

Attenzione: Questo parametro viene sovrascritto dalla funzione di copia delle funzioni di sicurezza integrate nell'azionamento.

p9381 SI Motion, valore riferimento rampa di frenatura (processore 2) / SIMtn rif rampa P2

SERVO_S110-CAN (Rot. Safety), SERVO_S110-DP (Rot. Safety), SERVO_S110-PN (Rot. Safety)

Modificabile: C2(95)	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: Safety Integrated	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
600.0000 [1/min]	24000.0000 [1/min]	1500.0000 [1/min]

Descrizione: Impostazione del valore di riferimento per calcolare la rampa di frenatura.
La pendenza della rampa di frenatura dipende da p9381 (valore di riferimento) e p9383 (tempo di sorveglianza).

Dipendenza: Vedi anche: p9382, p9383

Attenzione: Questo parametro viene sovrascritto dalla funzione di copia delle funzioni di sicurezza integrate nell'azionamento.

p9382 SI Motion, tempo di ritardo rampa di frenatura (processore 2) / SIMtn rit rampa P2

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: C2(95)	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: Safety Integrated	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
10000.00 [µs]	99000000.00 [µs]	250000.00 [µs]

Descrizione: Impostazione del tempo di ritardo per la sorveglianza della rampa di decelerazione.
La sorveglianza della rampa di frenatura viene avviata dopo che è trascorso il tempo di decelerazione.

Dipendenza: Vedi anche: p9381, p9383

Attenzione: Questo parametro viene sovrascritto dalla funzione di copia delle funzioni di sicurezza integrate nell'azionamento.

p9383 SI Motion, tempo sorveglianza rampa di frenatura (processore 2) / SIMtn t_s rampa P2

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: C2(95)	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: Safety Integrated	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
500.00 [ms]	1000000.00 [ms]	10000.00 [ms]

Descrizione: Impostazione del tempo di sorveglianza per calcolare la rampa di frenatura.
La pendenza della rampa di frenatura dipende da p9381 (valore di riferimento) e p9383 (tempo di sorveglianza).

Dipendenza: Vedi anche: p9381, p9382

Attenzione: Questo parametro viene sovrascritto dalla funzione di copia delle funzioni di sicurezza integrate nell'azionamento.

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

p9386 SI Motion, ritardo valutazione senza encoder (processore 2) / SI Mtn t_rit SL MM

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: C2(95)	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: Safety Integrated	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
5.00 [ms]	1000.00 [ms]	100.00 [ms]

Descrizione: Impostazione del tempo di ritardo nel rilevamento del valore attuale senza encoder dopo l'abilitazione impulsi.
Il valore deve essere superiore o uguale al tempo di magnetizzazione del motore.

Dipendenza: Vedi anche: C01711

p9387 SI Motion, rilev. val. att. senza encoder, t_filtro (proc. 2) / SI Mtn t_filtr P2

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: C2(95)	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: Safety Integrated	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
0.00 [µs]	100000.00 [µs]	25000.00 [µs]

Descrizione: Impostazione del tempo di filtro per il livellamento del valore attuale nel rilevamento del valore attuale senza encoder.

Attenzione: Questo parametro viene sovrascritto dalla funzione di copia delle funzioni di sicurezza integrate nell'azionamento.

Nota: Il parametro è attivo solo nel rilevamento del valore attuale senza encoder (p9306/p9506 = 1).

p9388 SI Motion, rilev. v. att. senza encoder, corr. min. (process. 2) / SI Mtn SL I_min P2

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: C2(95)	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: Safety Integrated	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
0.00 [%]	1000.00 [%]	10.00 [%]

Descrizione: Impostazione della corrente minima nel rilevamento del valore attuale senza encoder con riferimento a 10 mA (ovvero 1 % = 10 mA).
- Il valore va aumentato se C30711 ha emesso il valore di segnalazione 1042.
- Il valore va diminuito se C30711 ha emesso il valore di segnalazione 1041.

Dipendenza: Vedi anche: C30711

Attenzione: Questo parametro viene sovrascritto dalla funzione di copia delle funzioni di sicurezza integrate nell'azionamento.
Una riduzione di questo valore percentuale può pregiudicare il rilevamento del valore attuale.

Nota: Il parametro è attivo solo nel rilevamento del valore attuale senza encoder (p9306/p9506 = 1).

p9389 SI Motion, accelerazione tolleranza tensione (processore 2) / SI Mtn toll. U P2

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: C2(95)	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: Safety Integrated	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
10.00 [%]	1000.00 [%]	100.00 [%]

Descrizione: Impostazione della tolleranza di tensione per escludere i picchi di accelerazione.
L'aumento di questo valore percentuale fa sì che in fase di accelerazione i picchi di tensione debbano avere una maggiore ampiezza per non influire sul rilevamento del valore attuale.
- Il valore va aumentato se C30711 ha emesso il valore di segnalazione 1042.
- Il valore va diminuito se in fase di accelerazione è stata raggiunta una velocità Safety attuale eccessiva.

Dipendenza: Vedi anche: C30711

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

Attenzione: Questo parametro viene sovrascritto dalla funzione di copia delle funzioni di sicurezza integrate nell'azionamento.

Nota: Il parametro è attivo solo nel rilevamento del valore attuale senza encoder (p9306/p9506 = 1).

r9398[0...1] SI Motion, checksum attuale parametri SI (processore 2) / SI Mtn CRC att P2

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: Unsigned32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: Safety Integrated	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
-	-	-

Descrizione: Visualizzazione della checksum tramite i parametri Safety Integrated controllati delle funzioni di sorveglianza di movimento sottoposte a controllo della checksum (checksum attuale) sul processore 2.

Indice: [0] = Checksum con parametri SI per sorveglianza movimento
[1] = Checksum tramite parametri SI con riferimento hardware

Dipendenza: Vedi anche: p9399

Nota: SI: Safety Integrated

p9399[0...1] SI Motion, checksum di riferimento parametri SI (processore 2) / SI Mtn CRC rif. P2

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: C2(95)	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: Unsigned32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: Safety Integrated	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
0000 hex	FFFF FFFF hex	0000 hex

Descrizione: Impostazione della checksum tramite i parametri Safety Integrated controllati delle funzioni di sorveglianza di movimento sottoposte a controllo della checksum (checksum di riferimento) sul processore 2.

Indice: [0] = Checksum con parametri SI per sorveglianza movimento
[1] = Checksum tramite parametri SI con riferimento hardware

Dipendenza: Vedi anche: r9398

Nota: SI: Safety Integrated

p9400 Rimozione sicura scheda di memoria / Rimoz. scheda mem

CU_S110-CAN, CU_S110-DP, CU_S110-PN

Modificabile: T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 2
Tipo di dati: Integer16	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: -	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
0	100	0

Descrizione: Impostazione e segnalazione per la "rimozione sicura" della scheda di memoria.

Procedura:

p9400 = 2 produce il valore = 3

--> È possibile rimuovere in sicurezza la scheda di memoria. Una volta rimossa, si imposta automaticamente il valore = 0.

p9400 = 2 produce il valore = 100

--> Non è possibile rimuovere in sicurezza la scheda di memoria. La rimozione può danneggiare il file system della scheda di memoria. Eventualmente si dovrà impostare di nuovo p9400 = 2.

Valore:
0: Nessuna scheda di memoria inserita
1: Scheda di memoria inserita
2: Richiedere "rimozione sicura" della scheda di memoria
3: "Rimozione sicura" possibile
100: "Rimozione sicura" impossibile causa accesso in corso

Dipendenza: Vedi anche: r9401

Cautela: La rimozione della scheda di memoria senza preavviso (p9400 = 2) e conferma (p9400 = 3) ne possono danneggiare il file system. La scheda di memoria risulterà danneggiata e dovrà essere riparata.

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

Nota: Lo stato per la "rimozione sicura" della scheda di memoria viene visualizzato in r9401.
Per il valore = 0, 1, 3, 100:
Questi valori si possono solo visualizzare e non impostare.

r9401 Stato rimozione sicura scheda di memoria / Stato rim.sic.sch.

CU_S110-CAN, CU_S110-DP, CU_S110-PN

Modificabile: -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 2
Tipo di dati: Unsigned16	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: -	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
-	-	-

Descrizione: Visualizzazione dello stato della scheda di memoria.

Campo di bit:

Bit	Nome del segnale	Segnale 1	Segnale 0	FP
00	Scheda di memoria inserita	Sì	No	-
01	Scheda di memoria attivata	Sì	No	-

Dipendenza: Vedi anche: p9400

Nota: Per bit 00 e bit 01:
Bit 1/0 = 0/0: nessuna scheda di memoria inserita (corrisponde a p9400 = 0).
Bit 1/0 = 0/1: "rimozione sicura" possibile (corrisponde a p9400 = 3).
Bit 1/0 = 1/0: stato impossibile.
Bit 1/0 = 1/1: scheda di memoria inserita (corrisponde a p9400 = 1, 2, 100).

r9406[0...19] File PS numero parametro, parametro non applicato / PS n.param non acc

Tutti gli oggetti

Modificabile: -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 4
Tipo di dati: Unsigned16	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: -	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
-	-	-

Descrizione: Visualizzazione dei parametri che non hanno potuto essere applicati durante la lettura dei file di backup dei parametri (file PS) dalla memoria non volatile (ad es. scheda di memoria).
r9406[0] = 0
--> Tutti i valori dei parametri sono stati accettati senza errori.
r9406[0...x] > 0
--> Visualizza il numero del parametro nei seguenti casi:
- Parametri di cui non è stato possibile applicare completamente il valore.
- Parametri indicizzati per i quali almeno 1 indice non è stato applicato. Il primo indice non applicato viene indicato in r9407.

Dipendenza: Vedi anche: r9407, r9408

Nota: Tutti gli indici da r9406 a r9408 definiscono lo stesso parametro.
r9406[x] numero parametro, parametro non applicato
r9407[x] indice parametro, parametro non applicato
r9408[x] codice errore, parametro non applicato

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

r9407[0...19] File PS indice parametro, parametro non applicato / PS indice param.

Tutti gli oggetti	**Modificabile:** -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 4
	Tipo di dati: Unsigned16	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** -
	Gruppo Par.: -	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
	Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
	Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
	-	-	-

Descrizione: Visualizzazione del primo indice dei parametri che non hanno potuto essere applicati durante la lettura dei file di backup dei parametri (file PS) dalla memoria non volatile (ad es. scheda di memoria).

Se da un parametro indicizzato non è stato acquisito almeno un indice, il numero del parametro viene visualizzato in r9406[n] e il primo indice non acquisito in r9407[n].

r9406[0] = 0

--> Tutti i valori dei parametri sono stati accettati senza errori.

r9406[n] > 0

--> r9407[n] visualizza il primo indice non acquisito del numero di parametro r9406[n].

Dipendenza: Vedi anche: r9406, r9408

Nota: Tutti gli indici da r9406 a r9408 definiscono lo stesso parametro.

r9406[x] numero parametro, parametro non applicato

r9407[x] indice parametro, parametro non applicato

r9408[x] codice errore, parametro non applicato

r9408[0...19] File PS codice errore parametro, parametro non applicato / PS codice errore

Tutti gli oggetti	**Modificabile:** -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 4
	Tipo di dati: Unsigned16	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** -
	Gruppo Par.: -	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
	Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
	Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
	-	-	-

Descrizione: Solo per scopi di assistenza tecnica interna Siemens.

Dipendenza: Vedi anche: r9406, r9407

Nota: Tutti gli indici da r9406 a r9408 definiscono lo stesso parametro.

r9406[x] numero parametro, parametro non applicato

r9407[x] indice parametro, parametro non applicato

r9408[x] codice errore, parametro non applicato

r9409 Numero di parametri da salvare / Nr par da memor.

Tutti gli oggetti	**Modificabile:** -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 4
	Tipo di dati: Unsigned16	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** -
	Gruppo Par.: -	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
	Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
	Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
	-	-	-

Descrizione: Visualizzazione del numero dei parametri modificati e non ancora memorizzati per questo oggetto di azionamento.

Dipendenza: Vedi anche: p0971, p0977

Nota: I parametri modificati e non ancora salvati sono elencati internamente in r9410 ... r9419.

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

r9450[0...29] Modifica del valore di riferimento parametri con calcolo fallito / Mod_rif par n poss

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 2
Tipo di dati: Unsigned32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: -	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
-	-	-

Descrizione: Visualizzazione dei parametri il cui ricalcolo è fallito dopo una modifica interna del valore di riferimento.

Dipendenza: Vedi anche: F07086

r9451[0...29] Commutazione di unità, parametri adattati / Comm.un.par.

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 1
Tipo di dati: Unsigned32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: -	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
-	-	-

Descrizione: Visualizzazione dei parametri il cui valore ha dovuto essere adattato nel corso di una commutazione di unità.

Dipendenza: Vedi anche: F07088

r9481 Numero interconnessioni BICO / Numero BICO

Tutti gli oggetti

Modificabile: -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: Unsigned16	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: Comandi	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 0
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
-	-	-

Descrizione: Visualizzazione del numero di interconnessioni BICO (ricevitori del segnale).

Dipendenza: Vedi anche: r9482, r9483

Nota: Le interconnessioni BICO impostate sono registrate in r9482 e r9483.

r9482[0...n] Parametri BI/CI interconnessioni BICO / Par. BI/CI BICO

Tutti gli oggetti

Modificabile: -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: Unsigned32	**Indice dinamico:** r9481	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: Comandi	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 0
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
-	-	-

Descrizione: Visualizzazione dei ricevitori del segnale (ingressi binettore/connettore, parametri BI/CI).
Il numero di interconnessioni BICO viene visualizzato in r9481.

Dipendenza: Vedi anche: r9481, r9483

Nota: L'elenco non è ordinato in base alle sorgenti dei segnali ed è costituito nel seguente modo:
r9842[0]: Interconnessione 1 (ricevitore del segnale, codifica BICO), r9843[0]: Interconnessione 1 (sorgente del segnale, codifica BICO)
r9842[1]: Interconnessione 2 (ricevitore del segnale, codifica BICO), r9843[1]: Interconnessione 2 (sorgente del segnale, codifica BICO)
...

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

r9483[0...n] Parametri BO/CO interconnessioni BICO / Par. BO/CO BICO

Tutti gli oggetti

Modificabile: -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: Unsigned32	**Indice dinamico:** r9481	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: Comandi	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 0
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
-	-	-

Descrizione: Visualizzazione delle sorgenti del segnale (uscite binettore/connettore, parametri BO/CO).
Il numero di interconnessioni BICO viene visualizzato in r9481.

Dipendenza: Vedi anche: r9481, r9482

Nota: L'elenco non è ordinato in base alle sorgenti dei segnali ed è costituito nel seguente modo:
r9842[0]: Interconnessione 1 (ricevitore del segnale, codifica BICO), r9843[0]: Interconnessione 1 (sorgente del segnale, codifica BICO)
r9842[1]: Interconnessione 2 (ricevitore del segnale, codifica BICO), r9843[1]: Interconnessione 2 (sorgente del segnale, codifica BICO)
...

p9484 Interconnessioni BICO ricerca sorgente del segnale / BICO ric. S_s

Tutti gli oggetti

Modificabile: T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: Unsigned32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: -	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 0
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
0	4294967295	0

Descrizione: Impostazione della sorgente del segnale (parametri BO/CO, codifica BICO) per la ricerca nei ricevitori dei segnali.
Viene risposto alla seguente domanda:
Con quale frequenza una sorgente del segnale viene interconnessa nell'oggetto di azionamento e a partire da quale indice sono memorizzate queste interconnessioni (r9482 e r9483)?

Dipendenza: Vedi anche: r9481, r9482, r9483, r9485, r9486

r9485 Numero interconnessioni BICO ricerca sorgente del segnale / Num. BICO ric. S_s

Tutti gli oggetti

Modificabile: -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: Unsigned16	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: -	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 0
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
-	-	-

Descrizione: Visualizzazione del numero di interconnessioni BICO con la sorgente del segnale cercata.

Dipendenza: Vedi anche: r9481, r9482, r9483, p9484, r9486

Nota: La sorgente del segnale da cercare viene impostata in p9484 (con codifica BICO).
Il risultato della ricerca è contenuto in r9482 e r9483 e viene specificato con il numero (r9485) e il primo indice (r9486).

r9486 Primo indice interconnessioni BICO ricerca sorgente del segnale / Ind BICO ric. S_s

Tutti gli oggetti

Modificabile: -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: Unsigned16	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: -	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 0
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
-	-	-

Descrizione: Visualizzazione del primo indice verso la sorgente del segnale ricercata.

Dipendenza: Vedi anche: r9481, r9482, r9483, p9484, r9485

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

Nota: La sorgente del segnale da cercare viene impostata in p9484 (con codifica BICO).
Il risultato della ricerca è contenuto in r9482 e r9483 e viene specificato con il numero (r9485) e il primo indice (r9486).

p9500 SI Motion, clock di sorveglianza (processore 1) / SI Mtn clock P1

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: C2(95)	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: Safety Integrated	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
0.50 [ms]	25.00 [ms]	12.00 [ms]

Descrizione: Impostazione del clock di sorveglianza per le funzioni sicure di sorveglianza del movimento.

Dipendenza: Vedi anche: r2064, p9511
Vedi anche: F01652

Nota: La modifica diventa attiva solo dopo un POWER ON.
Il clock di sorveglianza deve essere un multiplo del clock di rilevamento del valore attuale in p9511 (dbSI) o del clock DP (ncSI).

p9501 SI Motion, abilitazione funzioni sicure (processore 1) / SI Mtn abilitaz.P1

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: C2(95)	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: Unsigned32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: Safety Integrated	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
-	-	0000 0000 0000 0000 0000 0000 0000 0000 bin

Descrizione: Impostazione delle abilitazioni per le funzioni sicure di sorveglianza del movimento.

Campo di bit:

Bit	Nome del segnale	Segnale 1	Segnale 0	FP
00	Abilitazione SOS/SLS (SBH/SG)	Abilitazione	Blocco	-
16	Abilitazione SSM isteresi e filtro	Abilitazione	Blocco	2860
17	Abilitazione SDI	Abilitazione	Blocco	2861

Dipendenza: Vedi anche: F01682, F01683

Nota: La modifica diventa attiva solo dopo un POWER ON.
SDI: Safe Direction (direzione di movimento sicura)
SLS: Safely Limited Speed (velocità limitata sicura)
SOS: Safe Operating Stop (arresto operativo sicuro)
SSM: Safe Speed Monitor (risposta sicura della sorveglianza di velocità)

p9502 SI Motion, tipo di asse (processore 1) / Tipo asse SI MtnP1

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: C2(95)	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: Integer16	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: Safety Integrated	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
0	1	0

Descrizione: Impostazione del tipo di assi (asse lineare o asse rotante/mandrino).

Valore:
0: Asse lineare
1: Asse rot./mandrino

Nota: Nel software di messa in servizio, dopo la commutazione del tipo di asse, le unità dipendenti dal tipo di asse vengono aggiornate solo dopo un upload del progetto.
La modifica diventa attiva solo dopo un POWER ON.

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

p9503 SI Motion, abilitazione SCA (SN) (Control Unit) / SI Mtn abilit. SCA

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: U, T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 4
Tipo di dati: Unsigned32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: Safety Integrated	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
-	-	0000 0000 0000 0000 0000 0000 0000 0000 bin

Descrizione: Impostazione per l'abilitazione della funzione "Camma sicura" (SCA).

Campo di bit:

Bit	Nome del segnale	Segnale 1	Segnale 0	FP
00	Abilitazione SCA1 (SN1)	Abilitazione	Blocco	-
01	Abilitazione SCA2 (SN2)	Abilitazione	Blocco	-
02	Abilitazione SCA3 (SN3)	Abilitazione	Blocco	-
03	Abilitazione SCA4 (SN4)	Abilitazione	Blocco	-
04	Abilitazione SCA5 (SN5)	Abilitazione	Blocco	-
05	Abilitazione SCA6 (SN6)	Abilitazione	Blocco	-
06	Abilitazione SCA7 (SN7)	Abilitazione	Blocco	-
07	Abilitazione SCA8 (SN8)	Abilitazione	Blocco	-
08	Abilitazione SCA9 (SN9)	Abilitazione	Blocco	-
09	Abilitazione SCA10 (SN10)	Abilitazione	Blocco	-
10	Abilitazione SCA11 (SN11)	Abilitazione	Blocco	-
11	Abilitazione SCA12 (SN12)	Abilitazione	Blocco	-
12	Abilitazione SCA13 (SN13)	Abilitazione	Blocco	-
13	Abilitazione SCA14 (SN14)	Abilitazione	Blocco	-
14	Abilitazione SCA15 (SN15)	Abilitazione	Blocco	-
15	Abilitazione SCA16 (SN16)	Abilitazione	Blocco	-
16	Abilitazione SCA17 (SN17)	Abilitazione	Blocco	-
17	Abilitazione SCA18 (SN18)	Abilitazione	Blocco	-
18	Abilitazione SCA19 (SN19)	Abilitazione	Blocco	-
19	Abilitazione SCA20 (SN20)	Abilitazione	Blocco	-
20	Abilitazione SCA21 (SN21)	Abilitazione	Blocco	-
21	Abilitazione SCA22 (SN22)	Abilitazione	Blocco	-
22	Abilitazione SCA23 (SN23)	Abilitazione	Blocco	-
23	Abilitazione SCA24 (SN24)	Abilitazione	Blocco	-
24	Abilitazione SCA25 (SN25)	Abilitazione	Blocco	-
25	Abilitazione SCA26 (SN26)	Abilitazione	Blocco	-
26	Abilitazione SCA27 (SN27)	Abilitazione	Blocco	-
27	Abilitazione SCA28 (SN28)	Abilitazione	Blocco	-
28	Abilitazione SCA29 (SN29)	Abilitazione	Blocco	-
29	Abilitazione SCA30 (SN30)	Abilitazione	Blocco	-

Dipendenza: Vedi anche: p9501

Vedi anche: F01686

Nota: La funzione "Camma sicura" (SCA) può essere abilitata tramite p9501 o p9503.

SCA: Safe Cam (camma sicura) / SN: Safe software cam (camma software sicura)

p9505 SI Motion, valore modulo SCA (SN) (Control Unit) / SI Mtn modulo SCA

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: U, T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 4
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: Safety Integrated	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
0 [°]	737280 [°]	0 [°]

Descrizione: Impostazione dell'intervallo modulo del valore attuale di posizione sicuro in gradi per la funzione "Camma sicura" (SCA) per assi rotanti.

Dipendenza: Vedi anche: p9536, p9537

Nota: SCA: Safe Cam (camma sicura) / SN: Safe software cam (camma software sicura)

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

p9506 SI Motion, specifica delle funzioni (processore 1) / SIMtn spec.funz.P1

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: C2(95)	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: Integer16	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: Safety Integrated	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
0	3	0

Descrizione: Impostazione della specifica delle funzioni per le funzioni sicure di sorveglianza del movimento.

Valore:
0: Safety con encoder
1: Safety senza encoder
3: Safety senza encoder con sorveglianza accel./tempo di ritardo

Dipendenza: Vedi anche: C01711

p9507 SI Motion, configurazione delle funzioni (processore 1) / SI Mtn config P1

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: C2(95)	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: Unsigned32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: Safety Integrated	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
-	-	0000 bin

Descrizione: Impostazione della configurazione delle funzioni per le funzioni sicure di sorveglianza del movimento.

Campo di bit:

Bit	Nome del segnale	Segnale 1	Segnale 0	FP
00	Tacitazione messaggi ampliata	Sì	No	-
01	Limitazione della velocità di riferimento con STOP F	No	Sì	-
02	Tipo di motore, rilevamento valore attuale sensorless	Motore sincrono	Motore asincrono	-

Dipendenza: Vedi anche: C01711

Nota: Per bit 00:

Con la funzione attivata, selezionando o deselezionando STO è possibile eseguire una tacitazione sicura (Internal Event Acknowledge).

Per bit 01:

Con la funzione attivata, la limitazione della velocità di riferimento attiva (CO: r9733) viene impostata a zero se STOP F è attivo.

Per bit 02:

Questo bit definisce il tipo di motore che viene analizzato dalla tecnica di sicurezza senza encoder.

Con bit = 0 la funzione Motion Monitoring calcola la velocità attuale di un motore asincrono.

Con bit = 1 viene calcolata una velocità attuale per un motore sincrono. Il valore dipende dall'impostazione in p0300.

Se non si definisce alcun motore (p0300 = 0), si deve impostare bit = 0.

p9509 SI Motion, comport. durante cancellaz. impulsi (processore 1) / SI Mtn canc imp P1

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: C2(95)	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: Unsigned32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: Safety Integrated	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
-	-	0000 0000 1111 1111 bin

Descrizione: Impostazione del comportamento delle funzioni Safety e delle relative risposte durante la cancellazione impulsi nel funzionamento senza encoder.

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

Campo di bit:

Bit	Nome del segnale	Segnale 1	Segnale 0	FP
00	SSM durante la cancellazione impulsi e senza encoder	Diventa inattivo	Resta attivo	-
08	SDI durante la cancellazione impulsi e senza encoder	Diventa inattivo	Resta attivo	-

Dipendenza: Vedi anche: C01711

Nota: SDI: Safe Direction (direzione di movimento sicura)

SSM: Safe Speed Monitor (risposta sicura della sorveglianza di velocità)

Per bit 00:

Per bit = 1 e funzione Safety SSM attivata vale quanto segue:

- Durante la cancellazione impulsi la sorveglianza viene disattivata e il segnale di risposta visualizza il segnale 0.

Per bit = 0 e funzione Safety SSM attivata vale quanto segue:

- Durante la cancellazione impulsi la sorveglianza prosegue. L'ultimo segnale di risposta visualizzato prima della cancellazione impulsi viene mantenuto e viene assunto lo stato STO.

Per bit 08:

Per bit = 1 e funzione Safety SDI attivata vale quanto segue:

- Durante la cancellazione impulsi la sorveglianza viene disattivata e il segnale di stato indica lo stato inattivo.

Per bit = 0 e funzione Safety SDI attivata vale quanto segue:

- Durante la cancellazione impulsi la sorveglianza prosegue. Il segnale di stato indica lo stato attivo e viene assunto lo stato STO.

p9510 SI Motion master PROFIBUS a sincronismo di clock / SI Mtn sinc master

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: C2(95)	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 4
Tipo di dati: Integer16	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: Safety Integrated	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
0	1	0

Descrizione: Impostazione per la comunicazione con sincronismo di clock tra il controller PROFIdrive e la Control Unit.

Il parametro è rilevante solo se sono abilitate le funzioni di sorveglianza del movimento sicure integrate nell'azionamento (p9601.2 = 1).

Se un controller PROFIdrive scambia dati con sincronismo di clock con la Control Unit, si deve impostare p9510 = 1. Questo vale anche se l'azionamento stesso non scambia dati di processo con sincronismo di clock.

Esempi per la comunicazione con sincronismo di clock:

- Un controllo con sincronismo di clock per il movimento guidato (ad es. SIMOTION)
- Un master PROFIsafe con sincronismo di clock (ad es. SIMATIC S7-400F).

Valore:
0: Comunicazione non sincrona al clock
1: Comunicazione sincrona al clock

Dipendenza: Vedi anche: C01711, A01796

Attenzione: A partire dalla versione firmware V2.6 questo parametro non ha alcun effetto.

p9511 SI Motion, clock rilevamento valore attuale (processore 1) / SI Mtn v att cl P1

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: C2(95)	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: Safety Integrated	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
0.2500 [ms]	8.0000 [ms]	2.0000 [ms]

Descrizione: Impostazione del tempo di ciclo del rilevamento del valore attuale per le funzioni sicure di sorveglianza del movimento.

Criteri di impostazione se le funzioni di sorveglianza del movimento vengono eseguite con un encoder:

- Un tempo di ciclo più lento riduce la velocità massima ammessa, tuttavia garantisce un carico più ridotto della Control Unit per il rilevamento sicuro del valore attuale.
- La velocità massima ammessa, al superamento della quale possono verificarsi errori nel rilevamento sicuro del valore attuale, viene visualizzata nel parametro r9730.

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

- Criteri di impostazione se le funzioni di sorveglianza del movimento vengono eseguite senza encoder:
- Il clock di rilevamento del valore attuale deve essere impostato allo stesso valore del clock del regolatore di corrente (p0115).

Dipendenza: Vedi anche: F01652

Nota: Questo parametro è attivo solo per le funzioni di sorveglianza del movimento basate su azionamento (p9601.2 = 1).

Il clock di sorveglianza di p9500 deve essere un multiplo intero di questo parametro.

Nelle funzioni di sorveglianza del movimento con encoder, il tempo di ciclo del rilevamento del valore attuale deve essere un multiplo intero del clock del regolatore di corrente e più lento di quest'ultimo almeno del fattore 4. È raccomandato un fattore minimo 8. Inoltre il valore per il parametro deve essere maggiore o uguale a 2 ms.

La modifica diventa attiva solo dopo un POWER ON.

p9515 SI Motion, configuraz. val. posizione gross. enc. (processore 1) / SI Mtn s config P1

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: C2(95)	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: Unsigned32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: Safety Integrated	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
-	-	0000 0000 0000 0000 0000 0000 0000 0000 bin

Descrizione: Impostazione della configurazione encoder per il valore di posizione grossolana ridondante.

In questo parametro deve essere parametrizzato l'encoder utilizzato per le funzioni sicure di sorveglianza del movimento sul processore 1.

Campo di bit:

Bit	Nome del segnale	Segnale 1	Segnale 0	FP
00	Contatore incrementale	Sì	No	-
01	Encoder CRC byte meno significativo prima	Sì	No	-
02	Bit più signif. valore posiz. gross. rid. allineato a sinistra	Sì	No	-
16	Encoder DRIVE-CLiQ	Sì	No	-

Dipendenza: Vedi anche: r0474, p9315

Nota: In caso di funzioni sicure non abilitate (p9501 = 0) vale quanto segue:

- p9515 viene impostato automaticamente all'avviamento come p0474.

In caso di funzioni sicure abilitate (p9501 > 0) vale quanto segue:

- p9515 viene sottoposto a verifica di concordanza con p0474.

p9516 SI Motion, configurazione encoder funzioni sicure (processore 1) / SI Mtn conf enc P1

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: C2(95)	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: Unsigned16	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: Safety Integrated	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
-	-	0000 bin

Descrizione: Impostazione della configurazione per encoder motore e valore attuale di posizione.

In questo parametro deve essere parametrizzato l'encoder utilizzato per le funzioni sicure di sorveglianza del movimento sul processore 1.

Campo di bit:

Bit	Nome del segnale	Segnale 1	Segnale 0	FP
00	Encoder motore rotativo/lineare	Lineare	Rotatorio	-
01	Valore attuale di posizione, cambio di segno	Sì	No	-

Dipendenza: Vedi anche: p0404, p0410

Vedi anche: F01671

Nota: In caso di funzioni sicure non abilitate (p9501 = 0) vale quanto segue:

- p9516.0 viene impostato automaticamente all'avviamento come p0404.0.
- p9516.1 viene impostato automaticamente all'avviamento come p0410.1.

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

In caso di funzioni sicure abilitate (p9501 > 0) vale quanto segue:
- p9516.1 viene controllato per verificare la conformità con p0410.1.

p9517 SI Motion, suddivis. reticolo riga ottica lineare (processore 1) / SI Mtn reticolo P1

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: C2(95)	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: Safety Integrated	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
0.00 [nm]	250000000.00 [nm]	10000.00 [nm]

Descrizione: Impostazione della suddivisione del reticolo per encoder motore lineare.
In questo parametro deve essere parametrizzato l'encoder utilizzato per le funzioni sicure di sorveglianza del movimento sul processore 1.

Dipendenza: Vedi anche: p9516
Vedi anche: F01671

Nota: Se le funzioni sicure non sono abilitate (p9501 = 0): p9517 viene impostato automaticamente all'avviamento come p0407.
Se le funzioni sicure sono abilitate (p9501 > 0): p9517 viene controllato per verificare la conformità con p0407.

p9518 SI Motion, incrementi encoder per giro (processore 1) / SIMtn incr/giro P1

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: C2(95)	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: Unsigned32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: Safety Integrated	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
0	16777215	2048

Descrizione: Impostazione del numero di tacche encoder per giro nell'encoder motore rotativo.
In questo parametro deve essere parametrizzato l'encoder utilizzato per le funzioni sicure di sorveglianza del movimento sul processore 1.

Dipendenza: Vedi anche: p0408, p9516
Vedi anche: F01671

Nota: Se le funzioni sicure non sono abilitate (p9501 = 0): p9518 viene impostato automaticamente all'avviamento come p0408.
Se le funzioni sicure sono abilitate (p9501 > 0): p9518 viene controllato per verificare la conformità con p0408.

p9519 SI Motion, risoluzione fine G1_XIST1 (processore 1) / SI Mtn G1_XIST1 P1

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: C2(95)	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: Unsigned32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: Safety Integrated	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
2	18	11

Descrizione: Impostazione della risoluzione fine per G1_XIST1 in bit.
In questo parametro deve essere parametrizzato l'encoder utilizzato per le funzioni sicure di sorveglianza del movimento sul processore 1.

Dipendenza: Vedi anche: p0418
Vedi anche: F01671

Nota: Se le funzioni sicure non sono abilitate (p9501 = 0): p9519 viene impostato automaticamente all'avviamento come p0418.
Se le funzioni sicure sono abilitate (p9501 > 0): p9519 viene controllato per verificare la conformità con p0418.
G1_XIST1: encoder 1, valore attuale di posizione 1 (PROFIdrive)

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

p9520 SI Motion, passo del mandrino (processore 1) / SIMtn pas mandr P1

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: C2(95)	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: Safety Integrated	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
0.1000 [mm]	8388.0000 [mm]	10.0000 [mm]

Descrizione: Impostazione del rapporto di trasmissione tra encoder e carico in mm/giro per un asse lineare con encoder rotativo.

Attenzione: In funzione della grandezza del numero immesso (a partire da 3 posizioni prima della virgola) la quarta posizione dopo la virgola può essere arrotondata.

p9521[0...7] SI Motion, ridutt., denomin. encoder(motore)/carico (process. 1) / SI_M rid. den. P1

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: C2(95)	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: Unsigned32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: Safety Integrated	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
1	2147000000	1

Descrizione: Impostazione del denominatore per il rapporto di riduzione tra encoder (o motore con funzioni di sorveglianza senza encoder) e carico.

Indice:
[0] = Riduttore 1
[1] = Riduttore 2
[2] = Riduttore 3
[3] = Riduttore 4
[4] = Riduttore 5
[5] = Riduttore 6
[6] = Riduttore 7
[7] = Riduttore 8

Dipendenza: Vedi anche: p9522

Attenzione: Una commutazione dei rapporti di riduzione non è possibile. È sempre attivo il riduttore 1 (indice 0).

p9522[0...7] SI Motion, ridutt., numerat. encoder(motore)/carico (process. 1) / SI_M rid. num. P1

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: C2(95)	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: Unsigned32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: Safety Integrated	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
1	2147000000	1

Descrizione: Impostazione del numeratore per il rapporto di riduzione tra encoder (o motore con funzioni di sorveglianza senza encoder) e carico.

Indice:
[0] = Riduttore 1
[1] = Riduttore 2
[2] = Riduttore 3
[3] = Riduttore 4
[4] = Riduttore 5
[5] = Riduttore 6
[6] = Riduttore 7
[7] = Riduttore 8

Dipendenza: Vedi anche: p9521

Attenzione: Una commutazione dei rapporti di riduzione non è possibile. È sempre attivo il riduttore 1 (indice 0).

Nota: Nelle funzioni di sorveglianza senza encoder occorre moltiplicare il numero di coppie di poli per il numeratore del rapporto di riduzione.

Esempio:

Rapporto di riduzione 1:4, numero di coppie di poli (r0313) = 2

--> p9521 = 1, p9522 = 8 (4 x 2)

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

p9523 SI Motion, bit validi val. posiz. gross. ridond. (processore 1) / Bit validi P1

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: C2(95)	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: Unsigned16	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: Safety Integrated	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
0	16	9

Descrizione: Impostazione del numero di bit validi del valore di posizione grossolana ridondante.

In questo parametro deve essere parametrizzato l'encoder utilizzato per le funzioni sicure di sorveglianza del movimento sul processore 1.

Dipendenza: Vedi anche: r0470, p9323

Nota: In caso di funzioni sicure non abilitate (p9501 = 0) vale quanto segue:

- p9523 viene impostato automaticamente all'avviamento come r0470.

In caso di funzioni sicure abilitate (p9501 > 0) vale quanto segue:

- p9523 viene sottoposto a verifica di concordanza con r0470.

p9524 SI Motion, bit val. risol. fine val. posiz. gross. ridond. (P1) / SI Mtn bit P1 fine

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: C2(95)	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: Integer16	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: Safety Integrated	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
-16	16	-2

Descrizione: Impostazione del numero di bit per la risoluzione fine del valore di posizione grossolana ridondante

In questo parametro deve essere parametrizzato l'encoder utilizzato per le funzioni sicure di sorveglianza del movimento sul processore 1.

Dipendenza: Vedi anche: r0471, p9324

Nota: In caso di funzioni sicure non abilitate (p9501 = 0) vale quanto segue:

- p9524 viene impostato automaticamente all'avviamento come r0471.

In caso di funzioni sicure abilitate (p9501 > 0) vale quanto segue:

- p9524 viene sottoposto a verifica di concordanza con r0471.

p9525 SI Motion, bit rilev. val. di posizione grossolana ridond. (P1) / Bit rilevanti P1

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: C2(95)	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: Unsigned16	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: Safety Integrated	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
0	16	16

Descrizione: Impostazione del numero di bit rilevanti per il valore di posizione grossolana ridondante.

In questo parametro deve essere parametrizzato l'encoder utilizzato per le funzioni sicure di sorveglianza del movimento sul processore 1.

Dipendenza: Vedi anche: p0414, r0472, p9325

Nota: In caso di funzioni sicure non abilitate (p9501 = 0) vale quanto segue:

- p9525 viene impostato automaticamente all'avviamento come r0472.

In caso di funzioni sicure abilitate (p9501 > 0) vale quanto segue:

- p9525 viene sottoposto a verifica di concordanza con r0472.

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

p9529 SI Motion, bit più significa. sic. pos. grossolana Gx_XIST1 (P1) / Gx_XIST1 MSB P1

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: C2(95)	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: Unsigned16	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: Safety Integrated	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
0	31	14

Descrizione: Impostazione del numero di bit per il bit più significativo sicuro (MSB) della posizione grossolana Gx_XIST1.
In questo parametro deve essere parametrizzato l'encoder utilizzato per le funzioni sicure di sorveglianza del movimento sul processore 1.

Dipendenza: Vedi anche: p0415, r0475, p9329

Nota: In caso di funzioni sicure non abilitate (p9501 = 0) vale quanto segue:
- p9529 viene impostato automaticamente all'avviamento come r0475.
In caso di funzioni sicure abilitate (p9501 > 0) vale quanto segue:
- p9529 viene sottoposto a verifica di concordanza con r0475.
MSB: Most Significant Bit (bit più significativo)

p9530 SI Motion, tolleranza di arresto (processore 1) / SI Mtn toller arr

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: C2(95)	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: Safety Integrated	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
0.000 [mm]	100.000 [mm]	1.000 [mm]

Descrizione: Impostazione della tolleranza per la funzione "Arresto operativo sicuro" (SOS).

Dipendenza: Vedi anche: C01707

Nota: SOS: Safe Operating Stop (arresto operativo sicuro)

p9530 SI Motion, tolleranza di arresto (processore 1) / SI Mtn toller arr

SERVO_S110-CAN (Rot. Safety), SERVO_S110-DP (Rot. Safety), SERVO_S110-PN (Rot. Safety)

Modificabile: C2(95)	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: Safety Integrated	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
0.000 [°]	100.000 [°]	1.000 [°]

Descrizione: Impostazione della tolleranza per la funzione "Arresto operativo sicuro" (SOS).

Dipendenza: Vedi anche: C01707

Nota: SOS: Safe Operating Stop (arresto operativo sicuro)

p9531[0...3] SI Motion, valori limite SLS (processore 1) / SI Mtn SLS lim P1

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: C2(95)	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: Safety Integrated	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
0.00 [mm/min]	1000000.00 [mm/min]	2000.00 [mm/min]

Descrizione: Impostazione dei valori limite per la funzione "Velocità limitata sicura" (SLS).

Indice:
[0] = Valore limite SLS1
[1] = Valore limite SLS2
[2] = Valore limite SLS3
[3] = Valore limite SLS4

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

Dipendenza: Vedi anche: p9532, p9561, p9563
Vedi anche: C01714

Nota: SLS: Safely Limited Speed (velocità limitata sicura)

p9531[0...3] SI Motion, valori limite SLS (processore 1) / SI Mtn SLS lim P1

SERVO_S110-CAN (Rot. Safety), SERVO_S110-DP (Rot. Safety), SERVO_S110-PN (Rot. Safety)

Modificabile: C2(95)	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: Safety Integrated	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1

Min	Max	Impostazione di fabbrica
0.00 [1/min]	1000000.00 [1/min]	2000.00 [1/min]

Descrizione: Impostazione dei valori limite per la funzione "Velocità limitata sicura" (SLS).

Indice:
[0] = Valore limite SLS1
[1] = Valore limite SLS2
[2] = Valore limite SLS3
[3] = Valore limite SLS4

Dipendenza: Vedi anche: p9532, p9561, p9563
Vedi anche: C01714

Nota: SLS: Safely Limited Speed (velocità limitata sicura)

p9532[0...15] SI Motion, fattore di override SLS (processore 1) / SI Mtn overr. P1

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: U, T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 4
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: Safety Integrated	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1

Min	Max	Impostazione di fabbrica
0.000 [%]	100.000 [%]	100.000 [%]

Descrizione: Impostazione del fattore di override per il valore limite in caso di SLS2 e SLS4 della funzione "Velocità limitata sicura" (SLS).

Indice:
[0] = SLS (SG) Fattore di override 0
[1] = SLS (SG) Fattore di override 1
[2] = SLS (SG) Fattore di override 2
[3] = SLS (SG) Fattore di override 3
[4] = SLS (SG) Fattore di override 4
[5] = SLS (SG) Fattore di override 5
[6] = SLS (SG) Fattore di override 6
[7] = SLS (SG) Fattore di override 7
[8] = SLS (SG) Fattore di override 8
[9] = SLS (SG) Fattore di override 9
[10] = SLS (SG) Fattore di override 10
[11] = SLS (SG) Fattore di override 11
[12] = SLS (SG) Fattore di override 12
[13] = SLS (SG) Fattore di override 13
[14] = SLS (SG) Fattore di override 14
[15] = SLS (SG) Fattore di override 15

Dipendenza: Vedi anche: p9501, p9531

Nota: Il fattore attuale di override per SLS2 e SLS4 viene selezionato tramite ingressi orientati alla sicurezza (SGE).
SLS: Safely Limited Speed (velocità limitata sicura)

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

p9533 SI Motion, limitazione velocità riferimento SLS (processore 1) / SI Mtn val.rif.SLS

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: U, T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: Safety Integrated	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
0.000 [%]	100.000 [%]	80.000 [%]

Descrizione: Fattore di valutazione per stabilire il limite del valore di riferimento a partire dal limite selezionato di velocità attuale.
Il valore limite SLS attivo viene valutato con questo fattore e messo a disposizione come limite del riferimento in r9733.

Dipendenza: Questo parametro deve essere parametrizzato solo per le funzioni di sorveglianza del movimento integrate nell'azionamento (p9601.2 = 1).
r9733[0] = p9531[x] x p9533 (convertito dal lato del carico al lato del motore)
r9733[1] = - p9531[x] x p9533 (convertito dal lato del carico al lato del motore)
[x] = Livello SLS selezionato
Fattore di conversione dal lato motore al lato del carico:
- Tipo di motore = rotatorio e tipo d-asse = lineare: p9522 / (p9521 x p9520)
- Altrimenti: p9522 / p9521
Vedi anche: p9501, p9531, p9601

Nota: La selezione del limite attivo della velocità attuale avviene tramite ingressi orientati alla sicurezza (SGE).
In caso di selezione di SOS o di STOP A ... D, in r9733 viene preimpostato il valore di riferimento 0.
SLS: Safely Limited Speed (velocità limitata sicura)

p9534[0...1] SI Motion, limiti superiori SLP (processore 1) / SI Mtn lim.sup.SLP

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: U, T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 4
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: Safety Integrated	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
-2147000.000 [mm]	2147000.000 [mm]	100000.000 [mm]

Descrizione: Impostazione dei limiti superiori per la funzione "Posizione limitata sicura" (SLP).

Indice: [0] = Valore limite SLP1 (SE1)
[1] = Valore limite SLP2 (SE2)

Dipendenza: Vedi anche: p9501, p9535, p9562

Nota: Per l'impostazione di questi valori limite vale: p9534 > p9535
La modifica diventa attiva solo dopo un POWER ON.
SLP: Safely-Limited Position (Posizione limitata sicura)

p9534[0...1] SI Motion, limiti superiori SLP (processore 1) / SI Mtn lim.sup.SLP

SERVO_S110-CAN (Rot. Safety), SERVO_S110-DP (Rot. Safety), SERVO_S110-PN (Rot. Safety)

Modificabile: U, T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 4
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: Safety Integrated	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
-2147000.000 [°]	2147000.000 [°]	100000.000 [°]

Descrizione: Impostazione dei limiti superiori per la funzione "Posizione limitata sicura" (SLP).

Indice: [0] = Valore limite SLP1 (SE1)
[1] = Valore limite SLP2 (SE2)

Dipendenza: Vedi anche: p9501, p9535, p9562

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

Nota: Per l'impostazione di questi valori limite vale: p9534 > p9535
La modifica diventa attiva solo dopo un POWER ON.
SLP: Safely-Limited Position (Posizione limitata sicura)

p9535[0...1] SI Motion, limiti inferiori SLP (processore 1) / SI Mtn lim.inf.SLP

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: U, T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 4
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: Safety Integrated	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
-2147000.000 [mm]	2147000.000 [mm]	-100000.000 [mm]

Descrizione: Impostazione dei limiti inferiori per la funzione "Posizione limitata sicura" (SLP).

Indice: [0] = Valore limite SLP1 (SE1)
[1] = Valore limite SLP2 (SE2)

Dipendenza: Vedi anche: p9501, p9534, p9562

Nota: Per l'impostazione di questi valori limite vale: p9534 > p9535
La modifica diventa attiva solo dopo un POWER ON.
SLP: Safely-Limited Position (Posizione limitata sicura)

p9535[0...1] SI Motion, limiti inferiori SLP (processore 1) / SI Mtn lim.inf.SLP

SERVO_S110-CAN (Rot. Safety), SERVO_S110-DP (Rot. Safety), SERVO_S110-PN (Rot. Safety)

Modificabile: U, T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 4
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: Safety Integrated	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
-2147000.000 [°]	2147000.000 [°]	-100000.000 [°]

Descrizione: Impostazione dei limiti inferiori per la funzione "Posizione limitata sicura" (SLP).

Indice: [0] = Valore limite SLP1 (SE1)
[1] = Valore limite SLP2 (SE2)

Dipendenza: Vedi anche: p9501, p9534, p9562

Nota: Per l'impostazione di questi valori limite vale: p9534 > p9535
La modifica diventa attiva solo dopo un POWER ON.
SLP: Safely-Limited Position (Posizione limitata sicura)

p9536[0...29] SI Motion, posizione camma più SCA (processore 1) / SI Mtn SCA+

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: U, T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 4
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: Safety Integrated	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
-2147000.000 [mm]	2147000.000 [mm]	10.000 [mm]

Descrizione: Impostazione della posizione camma più per la funzione "Camma sicura" (SCA).

Indice: [0] = Posizione della camma SCA1 (SN1)
[1] = Posizione della camma SCA2 (SN2)
[2] = Posizione della camma SCA3 (SN3)
[3] = Posizione della camma SCA4 (SN4)
[4] = Posizione della camma SCA5 (SN5)
[5] = Posizione della camma SCA6 (SN6)
[6] = Posizione della camma SCA7 (SN7)
[7] = Posizione della camma SCA8 (SN8)
[8] = Posizione della camma SCA9 (SN9)
[9] = Posizione della camma SCA10 (SN10)
[10] = Posizione della camma SCA11 (SN11)
[11] = Posizione della camma SCA12 (SN12)

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

[12] = Posizione della camma SCA13 (SN13)
[13] = Posizione della camma SCA14 (SN14)
[14] = Posizione della camma SCA15 (SN15)
[15] = Posizione della camma SCA16 (SN16)
[16] = Posizione della camma SCA17 (SN17)
[17] = Posizione della camma SCA18 (SN18)
[18] = Posizione della camma SCA19 (SN19)
[19] = Posizione della camma SCA20 (SN20)
[20] = Posizione della camma SCA21 (SN21)
[21] = Posizione della camma SCA22 (SN22)
[22] = Posizione della camma SCA23 (SN23)
[23] = Posizione della camma SCA24 (SN24)
[24] = Posizione della camma SCA25 (SN25)
[25] = Posizione della camma SCA26 (SN26)
[26] = Posizione della camma SCA27 (SN27)
[27] = Posizione della camma SCA28 (SN28)
[28] = Posizione della camma SCA29 (SN29)
[29] = Posizione della camma SCA30 (SN30)

Dipendenza: Vedi anche: p9501, p9503, p9537

Nota: La modifica diventa attiva solo dopo un POWER ON.
SCA: Safe Cam (Camma sicura)

p9536[0...29] SI Motion, posizione camma più SCA (processore 1) / SI Mtn SCA+

SERVO_S110-CAN (Rot. Safety), SERVO_S110-DP (Rot. Safety), SERVO_S110-PN (Rot. Safety)	**Modificabile:** U, T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 4
	Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** -
	Gruppo Par.: Safety Integrated	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
	Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
	Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
	-2147000.000 [°]	2147000.000 [°]	10.000 [°]

Descrizione: Impostazione della posizione camma più per la funzione "Camma sicura" (SCA).

Indice:
[0] = Posizione della camma SCA1 (SN1)
[1] = Posizione della camma SCA2 (SN2)
[2] = Posizione della camma SCA3 (SN3)
[3] = Posizione della camma SCA4 (SN4)
[4] = Posizione della camma SCA5 (SN5)
[5] = Posizione della camma SCA6 (SN6)
[6] = Posizione della camma SCA7 (SN7)
[7] = Posizione della camma SCA8 (SN8)
[8] = Posizione della camma SCA9 (SN9)
[9] = Posizione della camma SCA10 (SN10)
[10] = Posizione della camma SCA11 (SN11)
[11] = Posizione della camma SCA12 (SN12)
[12] = Posizione della camma SCA13 (SN13)
[13] = Posizione della camma SCA14 (SN14)
[14] = Posizione della camma SCA15 (SN15)
[15] = Posizione della camma SCA16 (SN16)
[16] = Posizione della camma SCA17 (SN17)
[17] = Posizione della camma SCA18 (SN18)
[18] = Posizione della camma SCA19 (SN19)
[19] = Posizione della camma SCA20 (SN20)
[20] = Posizione della camma SCA21 (SN21)
[21] = Posizione della camma SCA22 (SN22)
[22] = Posizione della camma SCA23 (SN23)
[23] = Posizione della camma SCA24 (SN24)
[24] = Posizione della camma SCA25 (SN25)
[25] = Posizione della camma SCA26 (SN26)
[26] = Posizione della camma SCA27 (SN27)
[27] = Posizione della camma SCA28 (SN28)
[28] = Posizione della camma SCA29 (SN29)
[29] = Posizione della camma SCA30 (SN30)

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

Dipendenza: Vedi anche: p9501, p9503, p9537

Nota: La modifica diventa attiva solo dopo un POWER ON.
SCA: Safe Cam (Camma sicura)

p9537[0...29] SI Motion, posizione camma meno SCA (processore 1) / SI Mtn SCA-

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN	**Modificabile:** U, T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 4
	Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** -
	Gruppo Par.: Safety Integrated	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
	Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
	Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
	-2147000.000 [mm]	2147000.000 [mm]	-10.000 [mm]

Descrizione: Impostazione della posizione camma meno per la funzione "Camma sicura" (SCA).

Indice:
[0] = Posizione della camma SCA1 (SN1)
[1] = Posizione della camma SCA2 (SN2)
[2] = Posizione della camma SCA3 (SN3)
[3] = Posizione della camma SCA4 (SN4)
[4] = Posizione della camma SCA5 (SN5)
[5] = Posizione della camma SCA6 (SN6)
[6] = Posizione della camma SCA7 (SN7)
[7] = Posizione della camma SCA8 (SN8)
[8] = Posizione della camma SCA9 (SN9)
[9] = Posizione della camma SCA10 (SN10)
[10] = Posizione della camma SCA11 (SN11)
[11] = Posizione della camma SCA12 (SN12)
[12] = Posizione della camma SCA13 (SN13)
[13] = Posizione della camma SCA14 (SN14)
[14] = Posizione della camma SCA15 (SN15)
[15] = Posizione della camma SCA16 (SN16)
[16] = Posizione della camma SCA17 (SN17)
[17] = Posizione della camma SCA18 (SN18)
[18] = Posizione della camma SCA19 (SN19)
[19] = Posizione della camma SCA20 (SN20)
[20] = Posizione della camma SCA21 (SN21)
[21] = Posizione della camma SCA22 (SN22)
[22] = Posizione della camma SCA23 (SN23)
[23] = Posizione della camma SCA24 (SN24)
[24] = Posizione della camma SCA25 (SN25)
[25] = Posizione della camma SCA26 (SN26)
[26] = Posizione della camma SCA27 (SN27)
[27] = Posizione della camma SCA28 (SN28)
[28] = Posizione della camma SCA29 (SN29)
[29] = Posizione della camma SCA30 (SN30)

Dipendenza: Vedi anche: p9501, p9503, p9536

Nota: La modifica diventa attiva solo dopo un POWER ON.
SCA: Safe Cam (Camma sicura)

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

p9537[0...29] SI Motion, posizione camma meno SCA (processore 1) / SI Mtn SCA-

SERVO_S110-CAN (Rot. Safety), SERVO_S110-DP (Rot. Safety), SERVO_S110-PN (Rot. Safety)	**Modificabile:** U, T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 4
	Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** -
	Gruppo Par.: Safety Integrated	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
	Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
	Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
	-2147000.000 [°]	2147000.000 [°]	-10.000 [°]

Descrizione: Impostazione della posizione camma meno per la funzione "Camma sicura" (SCA).

Indice:
[0] = Posizione della camma SCA1 (SN1)
[1] = Posizione della camma SCA2 (SN2)
[2] = Posizione della camma SCA3 (SN3)
[3] = Posizione della camma SCA4 (SN4)
[4] = Posizione della camma SCA5 (SN5)
[5] = Posizione della camma SCA6 (SN6)
[6] = Posizione della camma SCA7 (SN7)
[7] = Posizione della camma SCA8 (SN8)
[8] = Posizione della camma SCA9 (SN9)
[9] = Posizione della camma SCA10 (SN10)
[10] = Posizione della camma SCA11 (SN11)
[11] = Posizione della camma SCA12 (SN12)
[12] = Posizione della camma SCA13 (SN13)
[13] = Posizione della camma SCA14 (SN14)
[14] = Posizione della camma SCA15 (SN15)
[15] = Posizione della camma SCA16 (SN16)
[16] = Posizione della camma SCA17 (SN17)
[17] = Posizione della camma SCA18 (SN18)
[18] = Posizione della camma SCA19 (SN19)
[19] = Posizione della camma SCA20 (SN20)
[20] = Posizione della camma SCA21 (SN21)
[21] = Posizione della camma SCA22 (SN22)
[22] = Posizione della camma SCA23 (SN23)
[23] = Posizione della camma SCA24 (SN24)
[24] = Posizione della camma SCA25 (SN25)
[25] = Posizione della camma SCA26 (SN26)
[26] = Posizione della camma SCA27 (SN27)
[27] = Posizione della camma SCA28 (SN28)
[28] = Posizione della camma SCA29 (SN29)
[29] = Posizione della camma SCA30 (SN30)

Dipendenza: Vedi anche: p9501, p9503, p9536

Nota: La modifica diventa attiva solo dopo un POWER ON.
SCA: Safe Cam (Camma sicura)

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

p9538[0...29] SI Motion, assegnazione tracce camma SCA (processore 1) / SI Mtn SCA assegn

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: U, T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 4
Tipo di dati: Unsigned32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: Safety Integrated	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
100	414	[0] 100
		[1] 101
		[2] 102
		[3] 103
		[4] 104
		[5] 105
		[6] 106
		[7] 107
		[8] 108
		[9] 109
		[10] 110
		[11] 111
		[12] 112
		[13] 113
		[14] 114
		[15] 200
		[16] 201
		[17] 202
		[18] 203
		[19] 204
		[20] 205
		[21] 206
		[22] 207
		[23] 208
		[24] 209
		[25] 210
		[26] 211
		[27] 212
		[28] 213
		[29] 214

Descrizione:

Assegnazione delle singole camme a max. 4 tracce camma e determinazione del valore numerico per l'SGA "Campo camma".

p9538[0...29] = CBA dec

C = Assegnazione della camma alla traccia camma.

I valori validi sono 1, 2, 3, 4.

BA = Valore numerico per SGA "Campo camma".

Se la posizione si trova nel campo di questa camma, il valore BA viene segnalato alla logica sicura tramite l'SGA "Campo camma" della traccia camma impostata con C.

I valori validi sono 0 ... 14. Ogni valore numerico può essere utilizzato una sola volta per ogni traccia camma.

Esempi:

p9538[0] = 207

La camma 1 (indice 0) viene assegnata alla traccia camma 2. Se la posizione si trova nel campo di questa camma, nell'SGA "Campo camma" della seconda traccia camma viene inserito il valore 7.

p9538[5] = 100

La camma 6 (indice 5) viene assegnata alla traccia camma 1. Se la posizione si trova nel campo di questa camma, nell'SGA "Campo camma" della prima traccia camma viene inserito il valore 0.

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

Indice:
[0] = Assegnazione traccia SCA1
[1] = Assegnazione traccia SCA2
[2] = Assegnazione traccia SCA3
[3] = Assegnazione traccia SCA4
[4] = Assegnazione traccia SCA5
[5] = Assegnazione traccia SCA6
[6] = Assegnazione traccia SCA7
[7] = Assegnazione traccia SCA8
[8] = Assegnazione traccia SCA9
[9] = Assegnazione traccia SCA10
[10] = Assegnazione traccia SCA11
[11] = Assegnazione traccia SCA12
[12] = Assegnazione traccia SCA13
[13] = Assegnazione traccia SCA14
[14] = Assegnazione traccia SCA15
[15] = Assegnazione traccia SCA16
[16] = Assegnazione traccia SCA17
[17] = Assegnazione traccia SCA18
[18] = Assegnazione traccia SCA19
[19] = Assegnazione traccia SCA20
[20] = Assegnazione traccia SCA21
[21] = Assegnazione traccia SCA22
[22] = Assegnazione traccia SCA23
[23] = Assegnazione traccia SCA24
[24] = Assegnazione traccia SCA25
[25] = Assegnazione traccia SCA26
[26] = Assegnazione traccia SCA27
[27] = Assegnazione traccia SCA28
[28] = Assegnazione traccia SCA29
[29] = Assegnazione traccia SCA30

Dipendenza: Vedi anche: p9501, p9503
Vedi anche: F01681

Nota: La modifica diventa attiva solo dopo un POWER ON.
SCA: Safe Cam (Camma sicura)

p9540 SI Motion, tolleranza SCA (processore 1) / SI Mtn Toll SCA P1

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: U, T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 4
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: Safety Integrated	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
0.0010 [mm]	10.0000 [mm]	0.1000 [mm]

Descrizione: Impostazione della tolleranza per la funzione "Camma sicura" (SCA).
Entrambi i canali di sorveglianza possono segnalare, entro questa tolleranza, stati diversi dei segnali della stessa camma sicura.

Nota: La modifica diventa attiva solo dopo un POWER ON.

p9540 SI Motion, tolleranza SCA (processore 1) / SI Mtn Toll SCA P1

SERVO_S110-CAN (Rot. Safety), SERVO_S110-DP (Rot. Safety), SERVO_S110-PN (Rot. Safety)

Modificabile: U, T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 4
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: Safety Integrated	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
0.0010 [°]	10.0000 [°]	0.1000 [°]

Descrizione: Impostazione della tolleranza per la funzione "Camma sicura" (SCA).
Entrambi i canali di sorveglianza possono segnalare, entro questa tolleranza, stati diversi dei segnali della stessa camma sicura.

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

Nota: La modifica diventa attiva solo dopo un POWER ON.

p9542 SI Motion, toller. confronto val.att. (incrociato)(processore 1) / SI_M val_a tol P1

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: C2(95)	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: Safety Integrated	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
0.0010 [mm]	360.0000 [mm]	0.1000 [mm]

Descrizione: Impostazione della tolleranza per il confronto incrociato della posizione attuale tra i due canali di sorveglianza.
Per le funzioni di sorveglianza del movimento senza encoder si deve impostare una tolleranza più alta (12 gradi rotatorio e 1mm lineare).

Dipendenza: Vedi anche: C01711

p9542 SI Motion, toller. confronto val.att. (incrociato)(processore 1) / SI_M val_a tol P1

SERVO_S110-CAN (Rot. Safety), SERVO_S110-DP (Rot. Safety), SERVO_S110-PN (Rot. Safety)

Modificabile: C2(95)	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: Safety Integrated	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
0.0010 [°]	360.0000 [°]	0.1000 [°]

Descrizione: Impostazione della tolleranza per il confronto incrociato della posizione attuale tra i due canali di sorveglianza.
Per le funzioni di sorveglianza del movimento senza encoder si deve impostare una tolleranza più alta (12 gradi rotatorio e 1mm lineare).

Dipendenza: Vedi anche: C01711

p9544 SI Motion, toller.cfr. valore att. (ricerca punto riferim) (P1) / SI Mtn toll.rif.P1

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: U, T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 4
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: Safety Integrated	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
0.0000 [mm]	36.0000 [mm]	0.0100 [mm]

Descrizione: Impostazione della tolleranza per la verifica dei valori attuali dopo la ricerca del punto di riferimento (encoder incrementale) o all'inserzione (encoder valore assoluto).

Dipendenza: Vedi anche: C01711

Nota: La modifica diventa attiva solo dopo un POWER ON.

p9544 SI Motion, toller.cfr. valore att. (ricerca punto riferim) (P1) / SI Mtn toll.rif.P1

SERVO_S110-CAN (Rot. Safety), SERVO_S110-DP (Rot. Safety), SERVO_S110-PN (Rot. Safety)

Modificabile: U, T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 4
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: Safety Integrated	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
0.0000 [°]	36.0000 [°]	0.0100 [°]

Descrizione: Impostazione della tolleranza per la verifica dei valori attuali dopo la ricerca del punto di riferimento (encoder incrementale) o all'inserzione (encoder valore assoluto).

Dipendenza: Vedi anche: C01711

Nota: La modifica diventa attiva solo dopo un POWER ON.

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

p9545 SI Motion SSM, tempo di filtro (processore 1) / SI Mtn SSM filt P1

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: C2(95)	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 2860
Gruppo Par.: Safety Integrated	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
0.00 [ms]	100.00 [ms]	0.00 [ms]

Descrizione: Impostazione del tempo di filtro per la risposta SSM per il riconoscimento dello stato di fermo (n < nx).

Nota: Il tempo di filtro diventa attivo solo una volta che la funzione è abilitata (p9501.16 = 1).
Il parametro è contenuto nel confronto incrociato dei dati di entrambi i canali di sorveglianza.
SSM: Safe Speed Monitor (risposta sicura della sorveglianza di velocità)

p9546 SI Motion SSM, limite di velocità (processore 1) / SI Mtn SSM v_li P1

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: C2(95)	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 2860
Gruppo Par.: Safety Integrated	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
0.00 [mm/min]	1000000.00 [mm/min]	20.00 [mm/min]

Descrizione: Impostazione del limite di velocità per la risposta SSM per il riconoscimento dello stato di fermo (n < nx).
Se il valore scende al di sotto di questo limite viene impostato il segnale "Risposta SSM attiva" (SGA n < n_x).
Per p9568 = 0 vale il valore impostato in p9546 anche per la funzione "SAM".

Cautela: Con p9506 = 3 vale:
Se si scende sotto il valore di soglia impostato, la funzione "SAM" viene disattivata.

Nota: F-DO: Failsafe Digital Output (uscita digitale a prova d'errore) / SGA: Safety-related output (uscita orientata alla sicurezza)
SAM: Safe Acceleration Monitor (sorveglianza sicura dell'accelerazione)
SSM: Safe Speed Monitor (risposta sicura della sorveglianza di velocità) / SGA n < nx: Safety-related output n < nx (uscita orientata alla sicurezza n < nx)

p9546 SI Motion SSM, limite di velocità (processore 1) / SI Mtn SSM v_li P1

SERVO_S110-CAN (Rot. Safety), SERVO_S110-DP (Rot. Safety), SERVO_S110-PN (Rot. Safety)

Modificabile: C2(95)	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 2860
Gruppo Par.: Safety Integrated	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
0.00 [1/min]	1000000.00 [1/min]	20.00 [1/min]

Descrizione: Impostazione del limite di velocità per la risposta SSM per il riconoscimento dello stato di fermo (n < nx).
Se il valore scende al di sotto di questo limite viene impostato il segnale "Risposta SSM attiva" (SGA n < n_x).
Per p9568 = 0 vale il valore impostato in p9546 anche per la funzione "SAM".

Cautela: Con p9506 = 3 vale:
Se si scende sotto il valore di soglia impostato, la funzione "SAM" viene disattivata.

Nota: F-DO: Failsafe Digital Output (uscita digitale a prova d'errore) / SGA: Safety-related output (uscita orientata alla sicurezza)
SAM: Safe Acceleration Monitor (sorveglianza sicura dell'accelerazione)
SSM: Safe Speed Monitor (risposta sicura della sorveglianza di velocità) / SGA n < nx: Safety-related output n < nx (uscita orientata alla sicurezza n < nx)

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

p9547 SI Motion SSM, isteresi di velocità (processore 1) / SI Mtn SSM ist P1

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: C2(95)	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 2860
Gruppo Par.: Safety Integrated	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
0.0010 [mm/min]	500.0000 [mm/min]	10.0000 [mm/min]

Descrizione: Impostazione dell'isteresi di velocità per la risposta SSM per il riconoscimento dello stato di fermo (n < nx).

Dipendenza: Vedi anche: C01711

Nota: L'isteresi di velocità diventa attiva solo una volta che la funzione è abilitata (p9501.16 = 1).
Il parametro è contenuto nel confronto incrociato dei dati di entrambi i canali di sorveglianza.
SSM: Safe Speed Monitor (risposta sicura della sorveglianza di velocità)

p9547 SI Motion SSM, isteresi di velocità (processore 1) / SI Mtn SSM ist P1

SERVO_S110-CAN (Rot. Safety), SERVO_S110-DP (Rot. Safety), SERVO_S110-PN (Rot. Safety)

Modificabile: C2(95)	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 2860
Gruppo Par.: Safety Integrated	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
0.0010 [1/min]	500.0000 [1/min]	10.0000 [1/min]

Descrizione: Impostazione dell'isteresi di velocità per la risposta SSM per il riconoscimento dello stato di fermo (n < nx).

Dipendenza: Vedi anche: C01711

Nota: L'isteresi di velocità diventa attiva solo una volta che la funzione è abilitata (p9501.16 = 1).
Il parametro è contenuto nel confronto incrociato dei dati di entrambi i canali di sorveglianza.
SSM: Safe Speed Monitor (risposta sicura della sorveglianza di velocità)

p9548 SI Motion, tolleranza velocità attuale SBR (processore 1) / SI Mtn toll.SBR P1

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: C2(95)	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: Safety Integrated	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
0.00 [mm/min]	120000.00 [mm/min]	300.00 [mm/min]

Descrizione: Impostazione della tolleranza di velocità per la funzione "SAM".

Dipendenza: Vedi anche: C01706

Nota: SAM: Safe Acceleration Monitor (sorveglianza sicura dell'accelerazione)

p9548 SI Motion, tolleranza velocità attuale SBR (processore 1) / SI Mtn toll.SBR P1

SERVO_S110-CAN (Rot. Safety), SERVO_S110-DP (Rot. Safety), SERVO_S110-PN (Rot. Safety)

Modificabile: C2(95)	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: Safety Integrated	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
0.00 [1/min]	120000.00 [1/min]	300.00 [1/min]

Descrizione: Impostazione della tolleranza di velocità per la funzione "SAM".

Dipendenza: Vedi anche: C01706

Nota: SAM: Safe Acceleration Monitor (sorveglianza sicura dell'accelerazione)

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

p9549 SI Motion, tolleranza di velocità scorrimento (processore 1) / SI Mtn scorr. P1

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: C2(95)	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: Safety Integrated	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
0.00 [mm/min]	6000.00 [mm/min]	6.00 [mm/min]

Descrizione: Impostazione della tolleranza di velocità usata in un sistema a 2 encoder nel confronto incrociato tra i due canali di sorveglianza.

Dipendenza: Vedi anche: p9501, p9542

Nota: Se la "sincronizzazione del valore attuale" non è abilitata (p9501.3 = 0), il valore parametrizzato in p9542 viene usato come tolleranza nel confronto dati incrociato.

p9549 SI Motion, tolleranza di velocità scorrimento (processore 1) / SI Mtn scorr. P1

SERVO_S110-CAN (Rot. Safety), SERVO_S110-DP (Rot. Safety), SERVO_S110-PN (Rot. Safety)

Modificabile: C2(95)	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: Safety Integrated	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
0.00 [1/min]	6000.00 [1/min]	6.00 [1/min]

Descrizione: Impostazione della tolleranza di velocità usata in un sistema a 2 encoder nel confronto incrociato tra i due canali di sorveglianza.

Dipendenza: Vedi anche: p9501, p9542

Nota: Se la "sincronizzazione del valore attuale" non è abilitata (p9501.3 = 0), il valore parametrizzato in p9542 viene usato come tolleranza nel confronto dati incrociato.

p9550 SI Motion, tempo di tolleranza commutazione SGE (processore 1) / SI Mtn tol.com SGE

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: U, T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 4
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: Safety Integrated	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
0.00 [ms]	10000.00 [ms]	500.00 [ms]

Descrizione: Impostazione del tempo di tolleranza per la commutazione degli ingressi orientati alla sicurezza (SGE).

p9551 SI Motion, tempo di ritardo commutazione SLS (processore 1) / SI Mtn SLS t P1

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: C2(95)	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 2825
Gruppo Par.: Safety Integrated	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
0.00 [ms]	600000.00 [ms]	100.00 [ms]

Descrizione: Impostazione del tempo di ritardo per la commutazione SLS oppure per la commutazione da SLS a SOS per la funzione "Velocità limitata sicura" (SLS).

Nel passaggio da un livello di velocità limitata sicura maggiore a uno minore o all'arresto operativo sicuro (SOS), entro questo tempo di ritardo resta attivo il livello di velocità precedente.

Anche l'attivazione di SLS o SOS dal funzionamento non sicuro avviene con questo ritardo.

Nota: SLS: Safely Limited Speed (velocità limitata sicura)

SOS: Safe Operating Stop (arresto operativo sicuro)

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

p9552 SI Motion, tempo di passaggio da STOP C a SOS (processore 1) / SI Mtn t C->SOS P1

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: C2(95)	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 2825
Gruppo Par.: Safety Integrated	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
0.00 [ms]	600000.00 [ms]	100.00 [ms]

Descrizione: Impostazione del tempo di passaggio da STOP C ad "Arresto operativo sicuro" (SOS).

Nota: SOS: Safe Operating Stop (arresto operativo sicuro)

p9553 SI Motion, tempo di passaggio da STOP D a SOS (processore 1) / SI Mtn t D->SOS P1

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: C2(95)	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 2825
Gruppo Par.: Safety Integrated	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
0.00 [ms]	600000.00 [ms]	100.00 [ms]

Descrizione: Impostazione del tempo di passaggio da STOP D ad "Arresto operativo sicuro" (SOS).

Nota: SOS: Safe Operating Stop (arresto operativo sicuro)

p9554 SI Motion, tempo di passaggio da STOP E a SOS (processore 1) / SI Mtn t E->SOS P1

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: C2(95)	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: Safety Integrated	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
0.00 [ms]	600000.00 [ms]	100.00 [ms]

Descrizione: Impostazione del tempo di passaggio da STOP E ad "Arresto operativo sicuro" (SOS).

Dipendenza: Vedi anche: p9354

Nota: SOS: Safe Operating Stop (arresto operativo sicuro)

p9555 SI Motion, tempo di passaggio da STOP F a STOP B (processore 1) / SI Mtn t F->B P1

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: C2(95)	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 2825
Gruppo Par.: Safety Integrated	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
0.00 [ms]	600000.00 [ms]	0.00 [ms]

Descrizione: Impostazione del tempo di passaggio da STOP F a STOP B.

Dipendenza: Vedi anche: C01711

p9556 SI Motion, tempo di ritardo cancellazione impulsi (processore 1) / SI Mtn t_rit IL P1

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: C2(95)	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 2825
Gruppo Par.: Safety Integrated	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
0.00 [ms]	600000.00 [ms]	100.00 [ms]

Descrizione: Impostazione del tempo di ritardo per la cancellazione impulsi sicura dopo STOP B.

Nelle funzioni di sorveglianza del movimento senza encoder con sorveglianza rampa di frenatura sicura (p9506 = 1) questo parametro non ha effetto.

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

Dipendenza: Vedi anche: p9560
Vedi anche: C01701

p9557 SI Motion, tempo di prova cancellazione impulsi (processore 1) / SI Mtn t pr. Clmp

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: C2(95)	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: Safety Integrated	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
0.00 [ms]	10000.00 [ms]	100.00 [ms]

Descrizione: Impostazione del tempo dopo il quale gli impulsi devono essere cancellati in caso di stop di prova.

Dipendenza: Vedi anche: C01798

Nota: La modifica diventa attiva solo dopo un POWER ON.

p9558 SI Motion, limite tempo modalità prova collaudo (processore 1) / SI Mtn t test P1

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: C2(95)	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: Safety Integrated	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
5000.00 [ms]	100000.00 [ms]	40000.00 [ms]

Descrizione: Impostazione del tempo massimo per la modalità di prova di collaudo.
Se la modalità di prova di collaudo dura più a lungo del limite di tempo impostato, la modalità viene terminata automaticamente.

Dipendenza: Vedi anche: C01799

p9559 SI Motion, timer dinamizzazione forzata (processore 1) / SI Mtn timer dinam

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: C2(95)	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: Safety Integrated	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
0.00 [h]	9000.00 [h]	8.00 [h]

Descrizione: Impostazione dell'intervallo di tempo per l'esecuzione della dinamizzazione e del test delle funzioni Safety di sorveglianza del movimento integrate nell'azionamento.
Entro il tempo parametrizzato è necessario eseguire almeno una volta un test delle funzioni di sicurezza, inclusa una disattivazione della funzione "STO".
Ogni volta che si esegue questo test, il tempo di sorveglianza viene resettato.
La sorgente del segnale per l'avvio della dinamizzazione forzata è parametrizzata in p9705.

Dipendenza: Vedi anche: p9705
Vedi anche: A01697, C01798

Nota: STO: Safe Torque Off (coppia disinserita in sicurezza)

p9560 SI Motion, velocità di disinserzione cancell. impulsi (proc. 1) / SI Mtn Cl v_dis P1

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: C2(95)	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: Safety Integrated	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
0.00 [mm/min]	6000.00 [mm/min]	0.00 [mm/min]

Descrizione: Impostazione della velocità di disinserzione per la cancellazione impulsi.
Al di sotto di questa velocità l'asse viene considerato "fermo" e con STOP B / SS1 gli impulsi vengono cancellati (mediante passaggio a STOP A).

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

Nelle funzioni di sorveglianza del movimento senza encoder il parametro deve essere > 0 (il valore consigliato è 10).

Dipendenza: Vedi anche: p9556

p9560 SI Motion, n. giri arresto cancellazione impulsi (Control Unit) / SI Mtn CI n_dis.CU

SERVO_S110-CAN (Rot. Safety), SERVO_S110-DP (Rot. Safety), SERVO_S110-PN (Rot. Safety)

Modificabile: C2(95)	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: Safety Integrated	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
0.00 [1/min]	6000.00 [1/min]	0.00 [1/min]

Descrizione: Impostazione del numero di giri di disinserzione per la cancellazione impulsi.

Al di sotto di questo numero di giri l'asse viene considerato "fermo" e con STOP B gli impulsi vengono cancellati (mediante passaggio a STOP A).

Dipendenza: Vedi anche: p9556

p9561 SI Motion, reazione di stop SLS (processore 1) / SI Mtn reaz. SLS

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: U, T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 4
Tipo di dati: Integer16	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: Safety Integrated	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
0	14	5

Descrizione: Impostazione della reazione di stop per la funzione "Velocità limitata sicura" (SLS).

Questa impostazione vale per tutti i valori limite SLS.

I valori inferiori a 5 significano protezione delle persone, a partire da 10 protezione delle macchine.

Questo parametro è utilizzabile solo per ncSI, non per dbSI1/2. Per le sorveglianze del movimento integrate nell'azionamento (dbSI1/2) è ammesso solo il valore 5; altre impostazioni provocano l'anomalia F01711 o F30711 con il valore di anomalia 44.

Valore:
0: STOP A
1: STOP B
2: STOP C
3: STOP D
4: STOP E
5: Impostare la reazione di arresto tramite p9563 (specif. per SLS)
10: STOP A con cancellazione impulsi in caso di guasto del bus
11: STOP B con cancell. impulsi ritardata in caso di guasto del bus
12: STOP C con cancell. impulsi ritardata in caso di guasto del bus
13: STOP D con cancell. impulsi ritardata in caso di guasto del bus
14: STOP E con cancell. impulsi ritardata in caso di guasto del bus

Dipendenza: Vedi anche: p9531, p9563, p9580

Nota: SLS: Safely Limited Speed (velocità limitata sicura)

p9562 SI Motion, reazione di stop SLP (processore 1) / SI Mtn reaz. SLP

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: U, T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 4
Tipo di dati: Integer16	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: Safety Integrated	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
2	4	2

Descrizione: Impostazione della funzione di stop per la funzione "Posizione limitata sicura" (SLP).

Valore:
2: STOP C
3: STOP D
4: STOP E

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

Dipendenza: Vedi anche: p9534, p9535

Nota: SLP: Safely-Limited Position (Posizione limitata sicura)

p9563[0...3] SI Motion, reazione di stop SLS specifica (processore 1) / SI Mtn SLS Stop P1

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: C2(95)	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: Integer16	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: Safety Integrated	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
0	14	2

Descrizione: Impostazione della reazione di stop specifica della funzione "Velocità limitata sicura" (SLS).
Queste impostazioni valgono per i singoli valori limite con SLS.
Nelle funzioni di sorveglianza del movimento senza encoder (p9506/p9306 = 1) è ammesso solo il valore 0 o 1.

Valore:
0: STOP A
1: STOP B
2: STOP C
3: STOP D
4: STOP E
10: STOP A con cancellazione impulsi in caso di guasto del bus
11: STOP B con cancell. impulsi ritardata in caso di guasto del bus
12: STOP C con cancell. impulsi ritardata in caso di guasto del bus
13: STOP D con cancell. impulsi ritardata in caso di guasto del bus
14: STOP E con cancell. impulsi ritardata in caso di guasto del bus

Indice:
[0] = Valore limite SLS1
[1] = Valore limite SLS2
[2] = Valore limite SLS3
[3] = Valore limite SLS4

Dipendenza: Vedi anche: p9531, p9561, p9580

Nota: I valori 4 e 14 non sono supportati sulla Control Unit 305.
SLS: Safely Limited Speed (velocità limitata sicura)

p9564 SI Motion, tolleranza SDI (processore 1) / SI Mtn Toll SDI P1

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: C2(95)	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 2861
Gruppo Par.: Safety Integrated	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
0.001 [mm]	360.000 [mm]	12.000 [mm]

Descrizione: Impostazione della tolleranza per la funzione "Direzione di movimento sicura" (SDI). Questo movimento nella direzione sorvegliata è ancora consentito prima che venga attivato un allarme.

Dipendenza: Vedi anche: p9565, p9566
Vedi anche: C01716

Nota: SDI: Safe Direction (direzione di movimento sicura)

p9564 SI Motion, tolleranza SDI (processore 1) / SI Mtn Toll SDI P1

SERVO_S110-CAN (Rot. Safety), SERVO_S110-DP (Rot. Safety), SERVO_S110-PN (Rot. Safety)

Modificabile: C2(95)	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 2861
Gruppo Par.: Safety Integrated	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
0.001 [°]	360.000 [°]	12.000 [°]

Descrizione: Impostazione della tolleranza per la funzione "Direzione di movimento sicura" (SDI). Questo movimento nella direzione sorvegliata è ancora consentito prima che venga attivato un allarme.

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

Dipendenza: Vedi anche: p9565, p9566
Vedi anche: C01716

Nota: SDI: Safe Direction (direzione di movimento sicura)

p9565 SI Motion, tempo di ritardo SDI (processore 1) / SI Mtn t SDI P1

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: C2(95)	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 2861
Gruppo Par.: Safety Integrated	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
0.00 [ms]	600000.00 [ms]	100.00 [ms]

Descrizione: Impostazione del tempo di ritardo per la funzione "Direzione di movimento sicura" (SDI). Selezionando la funzione SDI, entro questo tempo è ancora consentito un movimento nella direzione sorvegliata; questo tempo può essere quindi utilizzato per frenare un movimento già esistente.

Dipendenza: Vedi anche: p9564, p9566
Vedi anche: C01716

Nota: SDI: Safe Direction (direzione di movimento sicura)

p9566 SI Motion, reazione di stop SDI (processore 1) / SI Mtn Stop SDI P1

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: C2(95)	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: Integer16	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 2861
Gruppo Par.: Safety Integrated	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
0	14	1

Descrizione: Impostazione della reazione di stop per la funzione "Direzione di movimento sicura" (SDI).
Questa impostazione vale per entrambe le direzioni di movimento.

Valore:
0: STOP A
1: STOP B
2: STOP C
3: STOP D
4: STOP E
10: STOP A con cancellazione impulsi in caso di guasto del bus
11: STOP B con cancell. impulsi ritardata in caso di guasto del bus
12: STOP C con cancell. impulsi ritardata in caso di guasto del bus
13: STOP D con cancell. impulsi ritardata in caso di guasto del bus
14: STOP E con cancell. impulsi ritardata in caso di guasto del bus

Dipendenza: Vedi anche: p9564, p9565
Vedi anche: C01716

Nota: SDI: Safe Direction (direzione di movimento sicura)

p9568 SI Motion SAM, limite di velocità (processore 1) / SIMtn lim v SAM P1

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: C2(95)	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: Safety Integrated	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
0.00 [mm/min]	1000.00 [mm/min]	0.00 [mm/min]

Descrizione: Impostazione del limite di velocità per la funzione "SAM".
Dopo il superamento del limite di velocità impostato, la funzione SAM viene disattivata.

Nota: SAM: Safe Acceleration Monitor (sorveglianza sicura dell'accelerazione)
SSM: Safe Speed Monitor (risposta sicura della sorveglianza di velocità)
Per p9568 = p9368 = 0 vale:
Si applica il valore in p9546/p9346 (SSM) come limite di velocità per SAM.

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

p9568 SI Motion SAM, limite di velocità (processore 1) / SIMtn lim v SAM P1

SERVO_S110-CAN (Rot. Safety), SERVO_S110-DP (Rot. Safety), SERVO_S110-PN (Rot. Safety)

Modificabile: C2(95)	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: Safety Integrated	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
0.00 [1/min]	1000.00 [1/min]	0.00 [1/min]

Descrizione: Impostazione del limite di velocità per la funzione "SAM".
Dopo il superamento del limite di velocità impostato, la funzione SAM viene disattivata.

Nota: SAM: Safe Acceleration Monitor (sorveglianza sicura dell'accelerazione)
SSM: Safe Speed Monitor (risposta sicura della sorveglianza di velocità)
Per p9568 = p9368 = 0 vale:
Si applica il valore in p9546/p9346 (SSM) come limite di velocità per SAM.

p9570 SI Motion, modalità prova collaudo (processore 1) / SI Mtn mod pr coll

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: U, T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: Integer16	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: Safety Integrated	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
0000 hex	00AC hex	0000 hex

Descrizione: Impostazione per la selezione e deselezione della modalità di prova di collaudo.

Valore:
0: [00 hex] deselezione della modalità prova di collaudo
172: [AC hex] selezione della modalità prova collaudo

Dipendenza: Vedi anche: p9558, r9571, p9601
Vedi anche: C01799

Nota: La modalità prova di collaudo si può selezionare solo se sono abilitate le sorveglianze di movimento integrate nell'azionamento (p9601.2/p9801.2).

r9571 SI Motion, stato prova collaudo (processore 1) / SI Mtn stato coll.

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: Integer16	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: Safety Integrated	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
0000 hex	00AC hex	-

Descrizione: Visualizzazione dello stato della modalità di prova di collaudo.

Valore:
0: [00 hex] modal_prova collaudo non attiva
12: [0C hex] modal_prova collaudo imposs. a causa di anom. POWER ON
13: [0D hex] modal_prova coll. imposs. causa cod. errato in p9570
15: [0F hex] mod_prova coll. imposs. causa timer_prova coll. scad.
172: [AC hex] modal_prova collaudo attiva

Dipendenza: Vedi anche: p9558, p9570
Vedi anche: C01799

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

p9580 SI Motion, ritardo cancellaz. impulsi guasto bus (processore 1) / SI Mtn t Cl P1

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: C2(95)	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: Safety Integrated	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
0.00 [ms]	800.00 [ms]	0.00 [ms]

Descrizione: Impostazione del tempo di attesa dopo il quale viene eseguita la cancellazione impulsi sicura in caso di guasto del bus.

Dipendenza: Vedi anche: p9561, p9563

p9581 SI Motion, valore riferimento rampa di frenatura (processore 1) / SIMtn rif rampa P1

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: C2(95)	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: Safety Integrated	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
600.0000 [mm/min]	24000.0000 [mm/min]	1500.0000 [mm/min]

Descrizione: Impostazione del valore di riferimento per calcolare la rampa di frenatura.
La pendenza della rampa di frenatura dipende da p9581 (valore di riferimento) e p9583 (tempo di sorveglianza).

Dipendenza: Vedi anche: p9582, p9583

p9581 SI Motion, valore riferimento rampa di frenatura (processore 1) / SIMtn rif rampa P1

SERVO_S110-CAN (Rot. Safety), SERVO_S110-DP (Rot. Safety), SERVO_S110-PN (Rot. Safety)

Modificabile: C2(95)	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: Safety Integrated	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
600.0000 [1/min]	24000.0000 [1/min]	1500.0000 [1/min]

Descrizione: Impostazione del valore di riferimento per calcolare la rampa di frenatura.
La pendenza della rampa di frenatura dipende da p9581 (valore di riferimento) e p9583 (tempo di sorveglianza).

Dipendenza: Vedi anche: p9582, p9583

p9582 SI Motion, tempo di ritardo rampa di frenatura (processore 1) / SIMtn t_rit rmp P1

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: C2(95)	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: Safety Integrated	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
10.00 [ms]	99000.00 [ms]	250.00 [ms]

Descrizione: Impostazione del tempo di ritardo per la sorveglianza della rampa di decelerazione.
La sorveglianza della rampa di frenatura viene avviata dopo che è trascorso il tempo di decelerazione.

Dipendenza: Vedi anche: p9581, p9583

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

p9583 SI Motion, tempo sorveglianza rampa di frenatura (processore 1) / SIMtn t_s rampa P1

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: C2(95)	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: Safety Integrated	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
0.50 [s]	1000.00 [s]	10.00 [s]

Descrizione: Impostazione del tempo di sorveglianza per calcolare la rampa di frenatura.

La pendenza della rampa di frenatura dipende da p9581 (valore di riferimento) e p9583 (tempo di sorveglianza).

Dipendenza: Vedi anche: p9581, p9582

p9586 SI Motion, tempo di ritardo della valutazione senza encoder (CU) / SI Mtn t_rit SL CU

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: C2(95)	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: Safety Integrated	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
5.00 [ms]	1000.00 [ms]	100.00 [ms]

Descrizione: Impostazione del tempo di ritardo nel rilevamento del valore attuale senza encoder dopo l'abilitazione impulsi. Il valore deve essere superiore o uguale al tempo di magnetizzazione del motore. Una diminuzione del tempo può provocare l'allarme 1711 con valore di anomalia 1041 o 1042.

Dipendenza: Vedi anche: C01711

Attenzione: Una riduzione di questo valore può pregiudicare il rilevamento del valore attuale e la verifica di plausibilità con i motori sincroni.

Un aumento del valore provoca un tempo di ritardo della valutazione più lungo.

Nota: Il parametro è attivo solo nel rilevamento del valore attuale senza encoder (p9306/p9506 = 1).

p9587 SI Motion, rilev. val. att. senza encoder, t_filtro (proc. 1) / SI Mtn SL filt P1

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: C2(95)	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: Safety Integrated	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
0.00 [ms]	100.00 [ms]	25.00 [ms]

Descrizione: Impostazione del tempo di filtro per il livellamento del valore attuale nel rilevamento del valore attuale senza encoder.

Nota: Il parametro è attivo solo nel rilevamento del valore attuale senza encoder (p9306/p9506 = 1).

p9588 SI Motion, rilev. v. att. senza encoder, corr. min. (process. 1) / SI Mtn SL I_min P1

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: C2(95)	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: Safety Integrated	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
0.00 [%]	1000.00 [%]	10.00 [%]

Descrizione: Impostazione della corrente minima nel rilevamento del valore attuale senza encoder con riferimento a 10 mA (ovvero 1 % = 10 mA).

- Il valore va aumentato se C01711 ha emesso il valore di segnalazione 1042.
- Il valore va diminuito se C01711 ha emesso il valore di segnalazione 1041.

Dipendenza: Vedi anche: C01711

Attenzione: Una riduzione di questo valore percentuale può pregiudicare il rilevamento del valore attuale.

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

Nota: Il parametro è attivo solo nel rilevamento del valore attuale senza encoder (p9306/p9506 = 1).

p9589 SI Motion, accelerazione tolleranza tensione (processore 1) / SI Mtn toll. U P1

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: C2(95)	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: Safety Integrated	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
10.00 [%]	1000.00 [%]	100.00 [%]

Descrizione: Impostazione della tolleranza di tensione per escludere i picchi di accelerazione.
L'aumento di questo valore percentuale fa sì che in fase di accelerazione i picchi di tensione debbano avere una maggiore ampiezza per non influire sul rilevamento del valore attuale.
- Il valore va aumentato se C01711 ha emesso il valore di segnalazione 1043.
- Il valore va diminuito se in fase di accelerazione è stata raggiunta una velocità Safety attuale eccessiva.

Dipendenza: Vedi anche: C01711

Nota: Il parametro è attivo solo nel rilevamento del valore attuale senza encoder (p9306/p9506 = 1).

r9590[0...3] SI Motion, versione sorveglianze di movim. sicure (processore 1) / SI Mtn versione P1

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: Unsigned16	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: Safety Integrated	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
-	-	-

Descrizione: Visualizzazione della versione Safety Integrated per le sorveglianze del movimento sicure.

Indice:
[0] = Safety Version (major release)
[1] = Safety Version (minor release)
[2] = Safety Version (baselevel or patch)
[3] = Safety Version (hotfix)

Dipendenza: Vedi anche: r9770, r9890

Nota: Esempio:
r9590[0] = 2, r9590[1] = 60, r9590[2] = 1, r9590[3] = 0 --> versione SI Motion V02.60.01.00

p9601 SI Abilitazione funzioni integrate nell'azionam. (processore 1) / Abilit. SI Fun P1

SERVO_S110-CAN

Modificabile: C2(95)	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: Unsigned32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: Safety Integrated	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
-	-	0000 bin

Descrizione: Impostazione delle abilitazioni per le funzioni sicure integrate nell'azionamento sul processore 1.

Campo di bit:

Bit	Nome del segnale	Segnale 1	Segnale 0	FP
00	Abilitare STO (SH) con morsetti (Control Unit)	Abilitazione	Blocco	2810
02	Sorveglianze di movimento integrate nell'azion. (Control Unit)	Abilitazione	Blocco	-

Dipendenza: Vedi anche: r9771, p9801

Nota: STO: Safe Torque Off (coppia disinserita in sicurezza).
La modifica diventa attiva solo dopo un POWER ON.

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

p9601 SI Abilitazione funzioni integrate nell'azionam. (processore 1) / Abilit. SI Fun P1

SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: C2(95)	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: Unsigned32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: Safety Integrated	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
-	-	0000 bin

Descrizione: Impostazione delle abilitazioni per le funzioni sicure integrate nell'azionamento sul processore 1.

Campo di bit:

Bit	Nome del segnale	Segnale 1	Segnale 0	FP
00	Abilitare STO (SH) con morsetti (Control Unit)	Abilitazione	Blocco	2810
02	Sorveglianze di movimento integrate nell'azion. (Control Unit)	Abilitazione	Blocco	-
03	Abilitare PROFIsafe (Control Unit)	Abilitazione	Blocco	-

Dipendenza: Vedi anche: r9771, p9801

Nota: STO: Safe Torque Off (coppia disinserita in sicurezza).

La modifica diventa attiva solo dopo un POWER ON.

p9602 SI Abilitazione comando frenatura sicuro (processore 1) / Abilit. SI SBC P1

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: C2(95)	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: Integer16	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 2814
Gruppo Par.: Safety Integrated	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
0	1	0

Descrizione: Impostazione dell'abilitazione per la funzione "Comando di frenatura sicuro" (SBC) sul processore 1.

Valore:
0: Blocco SBC
1: Abilitazione SBC

Dipendenza: Vedi anche: p9802

Nota: La funzione "Comando di frenatura sicuro" è attiva quando è abilitata almeno una funzione di sorveglianza Safety (cioè p9501 diverso da 0 e/o p9601 diverso da 0).

La parametrizzazione "Nessun freno di stazionamento motore presente" e "Comando di frenatura sicuro" abilitato (p1215 = 0, p9602 = p9802 = 1) con freno di stazionamento presente non è possibile.

La parametrizzazione "Freno di stazionamento motore come controllo sequenziale, collegamento tramite BICO" e "Comando di frenatura sicuro" abilitato (p1215 = 3, p9602 = p9802 = 1) non è logica.

La parametrizzazione "Freno di stazionamento motore senza risposte di conferma" e "Comando di frenatura sicuro" abilitato (p1278 = 1, p9602 = p9802 = 1) non è consentita.

SBC: Safe Brake Control (comando di frenatura sicuro)

p9610 SI Indirizzo PROFIsafe (processore 1) / SI PROFIsafe P1

SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: C2(95)	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: Unsigned16	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: Safety Integrated	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
0000 hex	FFFE hex	0000 hex

Descrizione: Impostazione dell'indirizzo PROFIsafe per il processore 1.

Dipendenza: Vedi anche: p9810

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

p9650 SI Tempo di tolleranza commutazione F-DI (processore 1) / SI toll.c. F-DI P1

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: C2(95)	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 2810
Gruppo Par.: Safety Integrated	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
0.00 [ms]	2000.00 [ms]	500.00 [ms]

Descrizione: Impostazione del tempo di tolleranza per la commutazione degli ingressi orientati alla sicurezza sul processore 1.

A causa dei diversi tempi di esecuzione nei due canali di sorveglianza, la commutazione F-DI non si attiva contemporaneamente. Dopo una commutazione F-DI, durante questo tempo di tolleranza non vengono effettuati confronti incrociati di dati dinamici.

Dipendenza: Vedi anche: p9850

Nota: In caso di confronto incrociato tra p9650 e p9850, viene tollerata una differenza di un clock di sorveglianza Safety.

Il tempo parametrizzato viene arrotondato internamente ad un multiplo intero del clock di sorveglianza.

F-DI: Failsafe Digital Input (ingresso digitale a prova d'errore)

p9651 SI Tempo di antirimbalzo STO/SBC/SS1 (processore 1) / SI STO t_antiri P1

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: C2(95)	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: Safety Integrated	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
0.00 [ms]	100.00 [ms]	0.00 [ms]

Descrizione: Impostazione del tempo di antirimbalzo per l'ingresso digitale per comandare le funzioni STO/SBC/SS1.

Nota: Il tempo di antirimbalzo viene arrotondato a millisecondi interi. Esso indica la durata massima di un impulso di disturbo agli ingressi digitali fail-safe che non abbia ripercussioni sulla selezione o sulla deselezione delle Safety Basic Functions.

Esempio:

Tempo antirimbalzo = 1 ms: gli impulsi di disturbo da 1 ms vengono filtrati; solo gli impulsi con durata superiore a 2 ms vengono elaborati.

Tempo antirimbalzo = 3 ms: gli impulsi di disturbo da 3 ms vengono filtrati; solo gli impulsi con durata superiore a 4 ms vengono elaborati.

p9652 SI Safe Stop 1 tempo di ritardo (processore 1) / SI Stop 1 t_rit P1

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: C2(95)	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: Safety Integrated	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
0.00 [s]	300.00 [s]	0.00 [s]

Descrizione: Impostazione del tempo di ritardo della cancellazione impulsi per la funzione "Safe Stop 1" (SS1) sul processore 1 per frenare sulla rampa di decelerazione OFF3 (p1135).

Raccomand.: Affinché l'azionamento possa completare la rampa di decelerazione OFF3 e chiudere un freno di stazionamento motore eventualmente presente, occorre impostare il tempo di ritardo nel seguente modo:

Freno di stazionamento motore parametrizzato: tempo di ritardo >= p1135 + p1228 + p1217

Freno di stazionamento motore non parametrizzato: tempo di ritardo >= p1135 + p1228

Dipendenza: Vedi anche: p1135, p9852

Nota: In caso di confronto incrociato tra p9652 e p9852, viene tollerata una differenza di un clock di sorveglianza Safety.

Il tempo parametrizzato viene arrotondato internamente ad un multiplo intero del clock di sorveglianza.

SS1: Safe Stop 1 (corrisponde allo stop categoria 1 secondo EN60204)

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

p9658 SI Tempo di passaggio da STOP F a STOP A (processore 1) / SI STOP F->A P1

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: C2(95)	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 2802
Gruppo Par.: Safety Integrated	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
0.00 [ms]	30000.00 [ms]	0.00 [ms]

Descrizione: Impostazione del tempo di passaggio da STOP F a STOP A sul processore 1.

Dipendenza: Vedi anche: r9795, p9858
Vedi anche: F01611

Nota: In caso di confronto incrociato tra p9658 e p9858, viene tollerata una differenza di un clock di sorveglianza Safety.
Il tempo parametrizzato viene arrotondato internamente ad un multiplo intero del clock di sorveglianza.
STOP F: Guasto in un canale di sorveglianza (errore nel confronto incrociato dei dati)
STOP A: Cancellazione impulsi tramite tracciato di arresto Safety

p9659 SI timer dinamizzazione forzata / Timer din forz. SI

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: C2(95)	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 2810
Gruppo Par.: Safety Integrated	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
0.00 [h]	9000.00 [h]	8.00 [h]

Descrizione: Impostazione dell'intervallo di tempo per l'esecuzione della dinamizzazione e del test dei tracciati di arresto Safety.
Entro il tempo parametrizzato è necessario disattivare almeno una volta la funzione STO. Ad ogni disattivazione di STO viene azzerato il tempo di sorveglianza.

Dipendenza: Vedi anche: A01699

Nota: STO: Safe Torque Off (coppia disinserita in sicurezza) / SH: Safe standstill (arresto sicuro)

r9660 SI tempo residuo dinamizzazione forzata / SI t_res din.forz.

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: Safety Integrated	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
- [h]	- [h]	- [h]

Descrizione: Indicazione del tempo residuo fino all'esecuzione della dinamizzazione e al test dei tracciati di arresto Safety.

Dipendenza: Vedi anche: A01699

p9700 SI Motion, funzione di copia / SI Mtn funz.copia

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: C2(95), U, T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: Integer16	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: Safety Integrated	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
0000 hex	00D0 hex	0000 hex

Descrizione: Impostazione per l'avvio della funzione di copia desiderata.
Dopo l'avvio i parametri corrispondenti vengono copiati dal processore 1 al processore 2.
Al termine della copia il parametro viene azzerato automaticamente.

Valore:
0: [00 hex] Funzione di copia terminata
29: [1D hex] Avvio funzione di copia Node-Identifier
87: [57 hex] Avvio funzione di copia parametro SI
208: [D0 hex] Avvio funzione di copia parametro SI Basic

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

Nota: Valore = 57 hex e D0 hex:
Questo valore si può impostare solo se è impostato il modo di messa in servizio Safety e se è stata immessa la password Safety Integrated.
Valore = D0 hex:
Dopo aver avviato la funzione di copia vengono copiati i seguenti parametri:
p9601/p9801, p9602/p9802, p9610/9810, p9650/p9850, p9652/p9852, p9658/p9858

p9701 SI Motion, conferma modifica dati / SI Mtn conf.m.dati

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: C2(95), U, T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: Integer16	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: Safety Integrated	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
0000 hex	00EC hex	0000 hex

Descrizione: Impostazione per l'applicazione delle checksum di riferimento a partire dalle relative checksum attuali dopo le modifiche (parametri SI, hardware).
Dopo l'applicazione delle checksum di riferimento il parametro viene azzerato automaticamente.

Valore:
0: [00 hex] Dati invariati
172: [AC hex] Conferma modifica dei dati totale
220: [DC hex] Conferma modifica parametri SI-Basic
236: [EC hex] Conferma CRC hardware

Dipendenza: Vedi anche: r9398, p9399, r9728, p9729, r9798, p9799, r9898, p9899

Nota: Valore = AC e DC hex:
Questi valori si possono impostare solo se è impostato il modo di messa in servizio Safety e se è stata immessa la password Safety Integrated.

p9705 BI: SI Motion: Stop di prova sorgente segnale / SI Mtn stop prova

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: C2(95)	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: Unsigned32 / Binary	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: Safety Integrated	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
-	-	0

Descrizione: Impostazione della sorgente del segnale per lo stop di prova delle sorveglianze di movimento sicure.

Cautela: Prima di impostare la sorgente del segnale in p9705 occorre assicurarsi che essa sia impostata su logico 0.
Se in modalità di messa in servizio Safety si imposta la sorgente del segnale in p9705 e questa si trova già su logico 1, viene avviato immediatamente uno stop di prova e vengono emessi i messaggi C01711/C30711 con il valore di messaggio 1005.

Attenzione: Per avviare lo stop di prova non è possibile utilizzare gli ingressi del TM54F.

r9710[0...1] SI Motion, diagnostica, lista risultati 1 / SI Mtn lista ris.1

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: Unsigned32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: Safety Integrated	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
-	-	-

Descrizione: Visualizzazione della lista dei risultati 1 che ha provocato l'errore nel confronto incrociato dei dati tra i due canali di sorveglianza.

Indice:
[0] = Lista risultati, secondo canale
[1] = Lista risultati, azionamento

Campo di bit:

Bit	Nome del segnale	Segnale 1	Segnale 0	FP
00	Valore attuale > limite superiore SOS	Sì	No	-
01	Valore attuale > limite inferiore SOS	Sì	No	-

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

02	Valore attuale > limite superiore SLP1	Sì	No	-
03	Valore attuale > limite inferiore SLS1	Sì	No	-
04	Valore attuale > limite superiore SLP2	Sì	No	-
05	Valore attuale > limite inferiore SLP2	Sì	No	-
06	Valore attuale > limite superiore SLS1	Sì	No	-
07	Valore attuale > limite inferiore SLS1	Sì	No	-
08	Valore attuale > limite superiore SLS2	Sì	No	-
09	Valore attuale > limite inferiore SLS2	Sì	No	-
10	Valore attuale > limite superiore SLS3	Sì	No	-
11	Valore attuale > limite inferiore SLS3	Sì	No	-
12	Valore attuale > limite superiore SLS4	Sì	No	-
13	Valore attuale > limite inferiore SLS4	Sì	No	-
16	Valore attuale > limite superiore SAM/SBR	Sì	No	-
17	Valore attuale > limite inferiore SAM/SBR	Sì	No	-
18	Valore attuale > limite superiore SDI positivo	Sì	No	-
19	Valore attuale > limite inferiore SDI positivo	Sì	No	-
20	Valore attuale > limite superiore SDI negativo	Sì	No	-
21	Valore attuale > limite inferiore SDI negativo	Sì	No	-

Dipendenza: Vedi anche: C01711

Nota: SBR: Safe Brake Ramp (sorveglianza rampa di frenatura sicura)
SLP: Safely-Limited Position (Posizione limitata sicura)
SLS: Safely Limited Speed (velocità limitata sicura)
SOS: Safe Operating Stop (arresto operativo sicuro)

r9711[0...1] SI Motion, diagnostica, lista risultati 2 / SI Mtn lista ris.2

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: Unsigned32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: Safety Integrated	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
-	-	-

Descrizione: Visualizzazione della lista dei risultati 2 che ha provocato l'errore nel confronto incrociato dei dati tra i due canali di sorveglianza.

Indice: [0] = Lista risultati, secondo canale
[1] = Lista risultati, azionamento

Campo di bit:

Bit	Nome del segnale	Segnale 1	Segnale 0	FP
00	Valore attuale > limite superiore SCA1+	Sì	No	-
01	Valore attuale > limite inferiore SCA1+	Sì	No	-
02	Valore attuale > limite superiore SCA1-	Sì	No	-
03	Valore attuale > limite inferiore SCA1-	Sì	No	-
04	Valore attuale > limite superiore SCA2+	Sì	No	-
05	Valore attuale > limite inferiore SCA2+	Sì	No	-
06	Valore attuale > limite superiore SCA2-	Sì	No	-
07	Valore attuale > limite inferiore SCA2-	Sì	No	-
08	Valore attuale > limite superiore SCA3+	Sì	No	-
09	Valore attuale > limite inferiore SCA3+	Sì	No	-
10	Valore attuale > limite superiore SCA3-	Sì	No	-
11	Valore attuale > limite inferiore SCA3-	Sì	No	-
12	Valore attuale > limite superiore SCA4+	Sì	No	-
13	Valore attuale > limite inferiore SCA4+	Sì	No	-
14	Valore attuale > limite superiore SCA4-	Sì	No	-
15	Valore attuale > limite inferiore SCA4-	Sì	No	-
16	Valore attuale > limite superiore SSM+	Sì	No	-
17	Valore attuale > limite inferiore SSM+	Sì	No	-
18	Valore attuale > limite superiore SSM-	Sì	No	-
19	Valore attuale > limite inferiore SSM-	Sì	No	-
20	Valore attuale > limite superiore Modulo	Sì	No	-
21	Valore attuale > limite inferiore Modulo	Sì	No	-

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

Dipendenza: Vedi anche: C01711

Nota: SCA: Safe Cam (Camma sicura)
SSM: Safe Speed Monitor (risposta sicura della sorveglianza di velocità)

r9712 SI Motion, diagnostica, valore attuale di posizione lato motore / SI Mtn s_att mot

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: Unsigned32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: Safety Integrated	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
-	-	-

Descrizione: Visualizzazione del valore attuale di posizione lato motore per le sorveglianze di movimento sulla Control Unit.

r9713[0...3] SI Motion, diagnostica, valore attuale di posizione lato carico / SI Mtn s_att car.

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: Unsigned32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: Safety Integrated	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
-	-	-

Descrizione: Visualizzazione dei valori attuali sul lato del carico di entrambi i canali di sorveglianza e della relativa differenza.

Indice:
[0] = Valore attuale lato carico sulla Control Unit
[1] = Valore attuale lato carico sul secondo canale
[2] = Differenza valore att. lato carico Control Unit - secondo canale
[3] = Differenza max. val. att. lato carico CU - secondo canale

Dipendenza: Vedi anche: r9724

Nota: Per l'indice 0:

La visualizzazione del valore attuale di posizione sul lato del carico sulla Control Unit viene aggiornata nel clock di sorveglianza.

Per l'indice 1:

La visualizzazione del valore attuale di posizione sul lato del carico sul secondo canale viene aggiornata nel clock CID (r9724).

Per l'indice 2:

La differenza tra il valore attuale di posizione sul lato del carico sulla Control Unit e il valore attuale di posizione sul lato del carico sul secondo canale viene aggiornata nel clock CID (r9724) e viene ritardata di un clock CID.

Per l'indice 3:

La differenza massima tra il valore attuale di posizione sul lato del carico sulla Control Unit e il valore attuale di posizione sul lato del carico sul secondo canale.

CID: Confronto incrociato dei dati

r9714[0...1] SI Motion, diagnostica, velocità / SI Mtn diag v

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: Safety Integrated	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
- [mm/min]	- [mm/min]	- [mm/min]

Descrizione: Visualizzazione dei valori attuali di velocità per le sorveglianze di movimento sulla Control Unit.

Indice:
[0] = Valore attuale di velocità lato carico sulla Control Unit
[1] = Limite di velocità SAM/SBR corrente sulla Control Unit

Nota: Con asse lineare vale questa unità di misura: millimetri al minuto

Con asse rotante vale questa unità di misura: giri al minuto

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

r9714[0...1] SI Motion, diagnostica, velocità / SI Mtn diag v

SERVO_S110-CAN (Rot. Safety), SERVO_S110-DP (Rot. Safety), SERVO_S110-PN (Rot. Safety)

Modificabile: -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: Safety Integrated	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1

Min	Max	Impostazione di fabbrica
- [1/min]	- [1/min]	- [1/min]

Descrizione: Visualizzazione dei valori attuali di velocità per le sorveglianze di movimento sulla Control Unit.

Indice: [0] = Valore attuale di velocità lato carico sulla Control Unit
[1] = Limite di velocità SAM/SBR corrente sulla Control Unit

Nota: Con asse lineare vale questa unità di misura: millimetri al minuto
Con asse rotante vale questa unità di misura: giri al minuto

r9718.23 CO/BO: SI Motion Segnali di comando 1 / SI Mtn Segn com 1

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 4
Tipo di dati: Unsigned32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: Safety Integrated	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1

Min	Max	Impostazione di fabbrica
-	-	-

Descrizione: Segnali di comando 1 per le funzioni sicure di sorveglianza del movimento.

Campo di bit:

Bit	Nome del segnale	Segnale 1	Segnale 0	FP
23	Imposta offset per PsR a coppia attuale	Impostare	Resettare	-

Nota: FaF: Posizionamento su riscontro fisso

r9719.0...31 CO/BO: SI Motion Segnali di comando 2 / SI Mtn Segn com 2

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: Unsigned32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: Safety Integrated	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1

Min	Max	Impostazione di fabbrica
-	-	-

Descrizione: Segnali di comando 2 per le funzioni sicure di sorveglianza del movimento.

Campo di bit:

Bit	Nome del segnale	Segnale 1	Segnale 0	FP
00	Deselezione SOS/SLS (SBH/SG)	Sì	No	-
01	Deselezione SOS (SBH)	Sì	No	-
03	Selezione SLS (SG) bit 0	Impostato	Non impostato	-
04	Selezione SLS (SG) bit 1	Impostato	Non impostato	-
05	Deselezione SDI positivo	Sì	No	-
06	Deselezione SDI negativo	Sì	No	-
08	Selezione riduttore bit 0	Impostato	Non impostato	-
09	Selezione riduttore bit 1	Impostato	Non impostato	-
10	Selezione riduttore bit 2	Impostato	Non impostato	-
12	Selezione SLP (SE)	SLP2 (SE2)	SLP1 (SE1)	-
13	Chiusura freno da parte del controllore	Sì	No	-
15	Selezione stop di prova	Sì	No	-
16	SGE valido	Sì	No	-
18	Deselezione STOP A esterno	Sì	No	-
19	Deselezione STOP C esterno	Sì	No	-
20	Deselezione STOP D esterno	Sì	No	-
21	Deselezione STOP E esterno	Sì	No	-
28	SLS (SG) override bit 0	Impostato	Non impostato	-
29	SLS (SG) override bit 1	Impostato	Non impostato	-

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

30	SLS (SG) override bit 2	Impostato	Non impostato	-
31	SLS (SG) override bit 3	Impostato	Non impostato	-

Nota: Riguardo a r9719.0 e r9719.1:

Entrambi questi bit devono essere considerati congiuntamente.

- Se con bit 0 è deselezionato SOS/SLS (SBH/SG), l'assegnazione del bit 1 è irrilevante.
- Se con bit 0 è selezionato SOS/SLS (SBH/SG), con bit 1 si commuta tra SOS (SBH) e SKS (SG).

SLP: Safely-Limited Position (posizione limitata sicura) / SE: Safe software limit switches (finecorsa software sicuro)

SLS: Safely Limited Speed (velocità limitata sicura) / SG: Safely reduced speed (velocità ridotta sicura)

SOS: Safe Operating Stop (arresto operativo sicuro) / SBH: Safe operating stop (arresto operativo sicuro)

SDI: Safe Direction (direzione di movimento sicura)

r9720.0...13 CO/BO: SI Motion segnali di comando integrati nell'azionamento / SI Mtn integ STW

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: Unsigned32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 2840, 2855
Gruppo Par.: Safety Integrated	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
-	-	-

Descrizione: Segnali di comando per le funzioni sicure di sorveglianza del movimento integrate nell'azionamento.

Campo di bit:

Bit	Nome del segnale	Segnale 1	Segnale 0	FP
00	Deselezione STO	Sì	No	-
01	Deselezione SS1	Sì	No	-
02	Deselezione SS2	Sì	No	-
03	Deselezione SOS	Sì	No	-
04	Deselezione SLS	Sì	No	-
07	Tacitazione	Fronte attivo	No	-
09	Selezione SLS bit0	Impostato	Non impostato	-
10	Selezione SLS bit1	Impostato	Non impostato	-
12	Deselezione SDI positivo	Sì	No	2861
13	Deselezione SDI negativo	Sì	No	2861

Nota: Questo parametro riceve valori aggiornati solo con Safety Integrated Extended Functions. Per le Safety Integrated Basic Functions (SBC, SS1, STO) il valore è uguale a zero.

r9721.0...15 CO/BO: SI Motion segnali di stato / SI Mtn segn.stato

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: Unsigned32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: Safety Integrated	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
-	-	-

Descrizione: Segnali di stato per le funzioni sicure di sorveglianza del movimento.

Campo di bit:

Bit	Nome del segnale	Segnale 1	Segnale 0	FP
00	SOS o SLS attivo	Sì	No	-
01	SOS attivo	Sì	No	-
02	Abilitaz. impulsi	Cancellato	Abilitato	-
03	Livello SLS attivo bit 0	Impostato	Non impostato	-
04	Livello SLS attivo bit 1	Impostato	Non impostato	-
05	Velocità valore limite inferiore n_x	Sì	No	-
06	Segnali di stato validi	Sì	No	-
07	Referenziato in modo sicuro	Sì	No	-
08	SDI posit attivo	Sì	No	-
09	SDI negat attivo	Sì	No	-
12	STOP A o B attivo	Sì	No	-
13	STOP C attivo	Sì	No	-
14	STOP D attivo	Sì	No	-
15	STOP E attivo	Sì	No	-

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

Nota: Questo parametro riceve valori aggiornati solo con Safety Integrated Extended Functions. Per le Safety Integrated Basic Functions (SBC, SS1, STO) il valore è uguale a zero.

r9722.0...15 CO/BO: SI Motion segnali di stato integrati nell'azionamento / SI Mtn integ Stat

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: Unsigned32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 2840, 2855
Gruppo Par.: Safety Integrated	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
-	-	-

Descrizione: Segnali di stato per le funzioni sicure di sorveglianza del movimento integrate nell'azionamento.

Campo di bit:

Bit	Nome del segnale	Segnale 1	Segnale 0	FP
00	STO attivo	Sì	No	-
01	SS1 attivo	Sì	No	-
02	SS2 attivo	Sì	No	-
03	SOS attivo	Sì	No	-
04	SLS attivo	Sì	No	-
07	Evento interno	No	Sì	-
09	Livello SLS attivo bit 0	Impostato	Non impostato	-
10	Livello SLS attivo bit 1	Impostato	Non impostato	-
11	SOS selezionato	Sì	No	-
12	SDI posit attivo	Sì	No	2861
13	SDI negat attivo	Sì	No	2861
15	SSM (numero di giri sotto il valore limite)	Sì	No	2860

Attenzione: Per bit 07:

Lo stato del segnale presenta un comportamento opposto alla norma PROFIsafe.

Nota: Questo parametro riceve valori aggiornati solo con Safety Integrated Extended Functions. Per le Safety Integrated Basic Functions (SBC, SS1, STO) il valore è uguale a zero.

Per bit 07:

Un evento interno viene visualizzato se è attivo uno STOP A ... F.

r9723.0...16 CO/BO: SI Motion segnali di diagnostica integrati nell'azionamento / SI Mtn integ Diag

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: Unsigned32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: Safety Integrated	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
-	-	-

Descrizione: Visualizzazione dei segnali di diagnostica per le funzioni sicure di sorveglianza del movimento integrate nell'azionamento.

Campo di bit:

Bit	Nome del segnale	Segnale 1	Segnale 0	FP
00	Dinamizzazione necessaria	Sì	No	-
01	Per ESR è STOP F con successivo STOP B attivo	Sì	No	-
02	Interruzione della comunicazione	Sì	No	-
03	Rilevamento valore attuale fornisce un valore valido	Sì	No	-
04	Rilev. val. att. senza encoder secondo il metodo per contr. V/f	Sì	No	-
16	SAM/SBR attivo	Sì	No	-

Nota: ESR: Extended Stop and Retract (arresto e svincolo ampliati)

SAM: Safe Acceleration Monitor (sorveglianza sicura dell'accelerazione)

SBR: Safe Brake Ramp (sorveglianza rampa di frenatura sicura)

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

r9724 SI Motion, clock per confronto incrociato / SI Mtn clock CID

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: Safety Integrated	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
- [ms]	- [ms]	- [ms]

Descrizione: Indicazione del clock di confronto incrociato.
Il valore indica il clock con il quale viene confrontato ogni singolo valore di confronto incrociato dei dati (CID) tra i due canali di sorveglianza.

Dipendenza: Vedi anche: p9500

Nota: Clock confronto incrociato = clock di sorveglianza (p9500) * Numero dei dati da confrontare in modo incrociato
CID: Confronto incrociato dei dati

r9725[0...2] SI Motion, diagnostica STOP F / SI Mtn Diag STOP F

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: Unsigned32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: Safety Integrated	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
-	-	-

Descrizione: Per l'indice 0:
Visualizzazione del valore del messaggio che ha provocato STOP F sull'azionamento.
Valore = 0:
STOP F è stato comunicato dalla Control Unit.
Valore = 1 ... 999:
Numero del dato errato nel confronto incrociato dei dati tra i due canali di sorveglianza.
Valore >= 1000:
Altri valori diagnostici dell'azionamento.
Per l'indice 1:
Indicazione del valore della Control Unit che ha provocato lo STOP F.
Per l'indice 2:
Indicazione del valore del secondo canale che ha provocato STOP F.

Indice: [0] = Valore del messaggio per confronto incrociato
[1] = Control Unit valore attuale confronto incrociato
[2] = Valore attuale confronto componenti

Dipendenza: Vedi anche: C01711

Nota: Il significato dei singoli valori di messaggio è descritto nel messaggio C01711.
CID: Confronto incrociato dei dati

p9726 SI Motion, consenso utente, selezione/deselezione / SI Mtn sel.cons.ut

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: U, T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 4
Tipo di dati: Integer16	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: Safety Integrated	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
0000 hex	00AC hex	0000 hex

Descrizione: Impostazione per la selezione e deselezione del consenso utente.

Valore: 0: [00 hex] deselezione del consenso utente
172: [AC hex] selezione del consenso utente

Dipendenza: Vedi anche: r9727

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

r9727 SI Motion, consenso utente interno all'azionamento / SI Mtn cons ut int

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 4
Tipo di dati: Integer16	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: Safety Integrated	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
-	-	-

Descrizione: Visualizzazione dello stato interno del consenso utente.
Valore = 0: Il consenso utente non è impostato.
Valore = AC hex: Il consenso utente è impostato.

Dipendenza: Vedi anche: p9726

r9728[0...2] SI Motion, checksum attuale parametri SI / SI Mtn CRC att

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: Unsigned32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: Safety Integrated	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
-	-	-

Descrizione: Visualizzazione del checksum tramite i parametri Safety Integrated controllati delle funzioni di sorveglianza di movimento sottoposte a controllo del checksum (checksum attuale).

Indice: [0] = Checksum con parametri SI per sorveglianza movimento
[1] = Checksum con parametri SI per valori attuali
[2] = Checksum con parametri SI per l'hardware

Dipendenza: Vedi anche: p9729
Vedi anche: F01680

p9729[0...2] SI Motion, checksum di riferimento parametri SI / SI Mtn CRC rif.

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: C2(95)	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: Unsigned32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: Safety Integrated	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
0000 hex	FFFF FFFF hex	0000 hex

Descrizione: Impostazione del checksum tramite il Safety Integrated Parameter delle funzioni di sorveglianza di movimento sottoposto a controllo del checksum (checksum di riferimento).

Indice: [0] = Checksum con parametri SI per sorveglianza movimento
[1] = Checksum con parametri SI per valori attuali
[2] = Checksum con parametri SI per l'hardware

Dipendenza: Vedi anche: r9728
Vedi anche: F01680

r9730 SI Motion, velocità massima sicura / SI Mtn v_max sic.

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: Safety Integrated	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
- [mm/min]	- [mm/min]	- [mm/min]

Descrizione: Visualizzazione della velocità massima sicura (sul lato del carico) ammessa per le funzioni sicure di sorveglianza del movimento in base al rilevamento dei valori attuali.
Questo parametro è significativo solo se è abilitato Safety con encoder, altrimenti viene impostato a "0".

Nota: Se vengono superati i valori indicati vengono emessi il messaggio C01711 e i relativi errori.

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

r9730 SI Motion, velocità massima sicura / SI Mtn v_max sic.

SERVO_S110-CAN (Rot. Safety), SERVO_S110-DP (Rot. Safety), SERVO_S110-PN (Rot. Safety)

Modificabile: -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: Safety Integrated	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
- [1/min]	- [1/min]	- [1/min]

Descrizione: Visualizzazione della velocità massima sicura (sul lato del carico) ammessa per le funzioni sicure di sorveglianza del movimento in base al rilevamento dei valori attuali.

Questo parametro è significativo solo se è abilitato Safety con encoder, altrimenti viene impostato a "0".

Nota: Se vengono superati i valori indicati vengono emessi il messaggio C01711 e i relativi errori.

r9731 SI Motion, precisione di posizionamento sicura / SI Mtn prec pos

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: Safety Integrated	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
- [mm]	- [mm]	- [mm]

Descrizione: Visualizzazione della precisione di posizionamento sicura (sul lato del carico) massima che può essere garantita per le funzioni sicure di sorveglianza del movimento in base al rilevamento dei valori attuali. Questo parametro è significativo solo se è abilitato Safety con encoder, altrimenti viene impostato a "0".

r9731 SI Motion, precisione di posizionamento sicura / SI Mtn prec pos

SERVO_S110-CAN (Rot. Safety), SERVO_S110-DP (Rot. Safety), SERVO_S110-PN (Rot. Safety)

Modificabile: -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: Safety Integrated	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
- [°]	- [°]	- [°]

Descrizione: Visualizzazione della precisione di posizionamento sicura (sul lato del carico) massima che può essere garantita per le funzioni sicure di sorveglianza del movimento in base al rilevamento dei valori attuali. Questo parametro è significativo solo se è abilitato Safety con encoder, altrimenti viene impostato a "0".

r9732 SI Motion risoluzione velocità / SI Mtn risoluz. v

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: Safety Integrated	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
- [mm/min]	- [mm/min]	- [mm/min]

Descrizione: Visualizzazione della risoluzione di velocità sicura (lato carico).

Le impostazioni dei limiti di velocità o le modifiche di parametri per le velocità inferiori a questa soglia non hanno effetto.

Nota: Questo parametro non fornisce indicazioni sull'effettiva precisione del rilevamento di velocità, che dipende dal tipo di rilevamento del valore attuale, dai fattori di riduzione e dalla qualità degli encoder utilizzati.

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

r9732 SI Motion risoluzione velocità / SI Mtn risoluz. v

SERVO_S110-CAN (Rot. Safety), SERVO_S110-DP (Rot. Safety), SERVO_S110-PN (Rot. Safety)

Modificabile: -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: Safety Integrated	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
- [1/min]	- [1/min]	- [1/min]

Descrizione: Visualizzazione della risoluzione di velocità sicura (lato carico).

Le impostazioni dei limiti di velocità o le modifiche di parametri per le velocità inferiori a questa soglia non hanno effetto.

Nota: Questo parametro non fornisce indicazioni sull'effettiva precisione del rilevamento di velocità, che dipende dal tipo di rilevamento del valore attuale, dai fattori di riduzione e dalla qualità degli encoder utilizzati.

r9733[0...2] CO: SI Motion limitazione velocità valore di riferimento attiva / SI Mtn lim.val rif

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 2820, 2861
Gruppo Par.: Safety Integrated	**Gruppo delle unità:** 3_1	**Selezione unità:** p0505
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** p2000	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
- [1/min]	- [1/min]	- [1/min]

Descrizione: Visualizzazione della limitazione di velocità di riferimento necessaria in base alle sorveglianze di movimento selezionate.

A differenza della parametrizzazione dei valori limite SI, questo parametro imposta il limite sul lato motore e non sul lato del carico.

Indice: [0] = Limitazione positiva del valore di riferimento
[1] = Limitazione negativa del valore di riferimento
[2] = Limitazione assoluta del valore di riferimento

Dipendenza: Per SLS: r9733[0] = p9531[x] x p9533 (convertito dal lato del carico al lato del motore)

Per SDI negativo: r9733[0] = 0

Per SLS: r9733[1] = - p9531[x] x p9533 (convertito dal lato del carico al lato del motore)

Per SDI positivo: r9733[1] = 0

[x] = Livello SLS selezionato

Fattore di conversione dal lato motore al lato del carico:

- Tipo di motore = rotatorio e tipo d-asse = lineare: p9522 / (p9521 x p9520)
- Altrimenti: p9522 / p9521

Vedi anche: p9531, p9533

Attenzione: Se si interconnette p1051 = r9733[0], allora si deve interconnettere anche p1052 = r9733[1].

Se è necessario solamente il valore della limitazione della velocità di riferimento, è necessario interconnettere r9733[2].

Nota: La commutazione di unità tra asse lineare e asse rotante non avviene tramite la commutazione Safety (p9502), bensì attraverso la commutazione del motore lineare.

Se non è selezionata la funzione "SLS" o "SDI", viene visualizzato in r9733[0] = p1082 e in r9733[1] = -p1082.

L'indicazione in r9733 può essere ritardata rispetto a quella in r9719/r9720 e r9721/r9722 fino a un clock di sorveglianza Safety.

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

r9734.0...15 CO/BO: SI Motion, parola di stato Info Channel Safety / SI Mtn p_st InfoCh

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: Unsigned16	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: Safety Integrated	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
-	-	-

Descrizione: Visualizzazione della parola di stato per Safety Info Channel.

Campo di bit:

Bit	Nome del segnale	Segnale 1	Segnale 0	FP
00	STO attivo	Sì	No	-
01	SS1 attivo	Sì	No	-
02	SS2 attivo	Sì	No	-
03	SOS attivo	Sì	No	-
04	SLS attivo	Sì	No	-
05	SOS selezionato	Sì	No	-
06	SLS selezionato	Sì	No	-
07	Evento interno	Sì	No	-
12	SDI positivo selezionato	Sì	No	-
13	SDI negativo selezionato	Sì	No	-
14	ESR svincolo richiesto	Sì	No	-
15	Messaggio Safety attivo	Sì	No	-

Nota: Questo parametro riceve valori aggiornati solo con Safety Integrated Extended Functions. Per le Safety Integrated Basic Functions (SBC, SS1, STO) il valore è uguale a zero.

Per bit 07:

Un evento interno viene visualizzato se è attivo uno STOP A ... F.

r9742.0...15 CO/BO: SI Motion, segnali di stato integrati azionamento (processore 2) / SI Mtn s.st int P2

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 4
Tipo di dati: Unsigned32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: Safety Integrated	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
-	-	-

Descrizione: Segnali di stato per le funzioni sicure di sorveglianza del movimento integrate nell'azionamento.

Campo di bit:

Bit	Nome del segnale	Segnale 1	Segnale 0	FP
00	STO attivo	Sì	No	-
01	SS1 attivo	Sì	No	-
02	SS2 attivo	Sì	No	-
03	SOS attivo	Sì	No	-
04	SLS attivo	Sì	No	-
07	Evento interno	No	Sì	-
09	Livello SLS attivo bit 0	Impostato	Non impostato	-
10	Livello SLS attivo bit 1	Impostato	Non impostato	-
11	SOS selezionato	Sì	No	-
12	SDI posit attivo	Sì	No	2861
13	SDI negat attivo	Sì	No	2861
15	SSM (numero di giri sotto il valore limite)	Sì	No	2860

Attenzione: Per bit 07:

Un evento interno viene visualizzato se è attivo uno STOP A ... F.

Lo stato del segnale presenta un comportamento opposto alla norma PROFIsafe.

Nota: Questo parametro riceve valori aggiornati solo con Safety Integrated Extended Functions. Per le Safety Integrated Basic Functions (SBC, SS1, STO) il valore è uguale a zero.

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

r9744 SI Contatore modifiche buffer messaggi / SI Con mod buf mes

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: Unsigned16	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: Messaggi	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
-	-	-

Descrizione: Visualizzazione delle modifiche del buffer messaggi Safety. Questo contatore viene incrementato a ogni variazione del buffer messaggi Safety.

Raccomand.: Impiego per verificare se il buffer messaggi Safety è stato letto in modo coerente.

Dipendenza: Vedi anche: r9747, r9748, r9749, p9752, r9753, r9754, r9755, r9756

r9745[0...63] SI Numero componente / SI n. componente

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: Unsigned32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: Messaggi	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
-	-	-

Descrizione: Visualizzazione del numero di componente dei messaggi Safety emessi.

Nota: Valore = 0: nessuna possibile associazione con un componente.

r9747[0...63] SI Codice messaggio / SI Cod messaggio

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: Unsigned16	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: Messaggi	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
-	-	-

Descrizione: Visualizzazione dei numeri dei messaggi Safety verificatisi.

Dipendenza: Vedi anche: r9744, r9748, r9749, p9752, r9753, r9754, r9755, r9756

Nota: Nel buffer messaggi Safety vengono registrati i messaggi del tipo "Messaggio Safety" (Cxxxxx).

Struttura buffer messaggi (in linea di massima):

r9747[0], r9748[0], r9749[0], r9753[0], r9754[0], r9755[0], r9756[0] --> Segnalazione corrente, messaggio Safety 1

...

r9747[7], r9748[7], r9749[7], r9753[7], r9754[7], r9755[7], r9756[7] --> Segnalazione corrente, messaggio Safety 8

r9747[8], r9748[8], r9749[8], r9753[8], r9754[8], r9755[8], r9756[8] --> 1ª segnalazione tacitata, messaggio Safety 1

...

r9747[15], r9748[15], r9749[15], r9753[15], r9754[15], r9755[15], r9756[15] --> 1ª segnalazione tacitata, messaggio Safety 8

...

r9747[56], r9748[56], r9749[56], r9753[56], r9754[56], r9755[56], r9756[56] --> 7ª segnalazione tacitata, messaggio Safety 1

...

r9747[63], r9748[63], r9749[63], r9753[63], r9754[63], r9755[63], r9756[63] --> 7ª segnalazione tacitata, messaggio Safety 8

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

r9748[0...63] SI Tempo del messaggio in millisecondi / SI t msg in ms

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: Unsigned32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: Messaggi	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
- [ms]	- [ms]	- [ms]

Descrizione: Visualizzazione del runtime relativo in millisecondi in cui si è verificato il messaggio Safety.

Dipendenza: Vedi anche: r9744, r9747, r9749, p9752, r9753, r9754, r9755, r9756

r9749[0...63] SI Valore del messaggio / SI Val messaggio

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: Integer32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: Messaggi	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
-	-	-

Descrizione: Visualizzazione delle informazioni aggiuntive del messaggio Safety verificatosi (come numero intero).

Dipendenza: Vedi anche: r9744, r9747, r9748, p9752, r9753, r9754, r9755, r9756

r9750[0...63] SI Attributi diagnostica / SI Attr. diagnost.

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: Unsigned32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: Messaggi	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
-	-	-

Descrizione: Visualizzazione degli attributi diagnostici dei messaggi Safety emessi.

Campo di bit:

Bit	Nome del segnale	Segnale 1	Segnale 0	FP
00	Sostituzione hardware consigliata	Sì	No	-

p9752 SI Contatore segnalazioni / SI Con casi msg

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: U, T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: Unsigned16	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: Messaggi	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
0	65535	0

Descrizione: Numero di segnalazioni Safety verificatisi dopo l'ultimo ripristino.

Dipendenza: Azzerando il parametro, si cancella il buffer dei messaggi Safety.
Vedi anche: r9744, r9747, r9748, r9749, r9753, r9754, r9755, r9756

Nota: Il parametro è azzerato con POWER ON.

r9753[0...63] SI Valore di messaggio per valori Float / SI Val_mess Float

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: Messaggi	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
-	-	-

Descrizione: Visualizzazione delle informazioni aggiuntive del messaggio Safety verificatosi per valori Float.

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

Dipendenza: Vedi anche: r9744, r9747, r9748, r9749, p9752, r9754, r9755, r9756

r9754[0...63] SI Tempo del messaggio in giorni / SI t msg in giorni

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: Unsigned16	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: Messaggi	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
-	-	-

Descrizione: Visualizzazione del runtime relativo in giorni in cui si è verificato il messaggio Safety.

Dipendenza: Vedi anche: r9744, r9747, r9748, r9749, p9752, r9753, r9755, r9756

r9755[0...63] SI Tempo rimozione messaggio in millisecondi / SI t canc msg ms

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: Unsigned32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: Messaggi	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
- [ms]	- [ms]	- [ms]

Descrizione: Visualizzazione del runtime relativo in millisecondi in cui è stato eliminato il messaggio Safety.

Dipendenza: Vedi anche: r9744, r9747, r9748, r9749, p9752, r9753, r9754, r9756

r9756[0...63] SI Tempo rimozione messaggio in giorni / SI t canc msg gg

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: Unsigned16	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: Messaggi	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
-	-	-

Descrizione: Visualizzazione del runtime relativo in giorni in cui è stato eliminato il messaggio Safety.

Dipendenza: Vedi anche: r9744, r9747, r9748, r9749, p9752, r9753, r9754, r9755

p9761 SI Immissione password / Immiss.passw.SI

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: C1, T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: Unsigned32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 2800
Gruppo Par.: Safety Integrated	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
0000 hex	FFFF FFFF hex	0000 hex

Descrizione: Immissione della password Safety Integrated.

Dipendenza: Vedi anche: F01659

Nota: La modifica dei parametri Safety Integrated può avvenire solo dopo l'immissione della password di Safety Integrated.

p9762 SI Nuova passw. / SI Nuova passw.

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: C2(95)	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: Unsigned32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 2800
Gruppo Par.: Safety Integrated	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
0000 hex	FFFF FFFF hex	0000 hex

Descrizione: Immissione di una nuova password Safety Integrated.

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

Dipendenza: La modifica della password Safety Integrated deve essere confermata nel seguente parametro:
Vedi anche: p9763

p9763 SI Conferma password / Conf.password SI

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: C2(95)	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: Unsigned32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 2800
Gruppo Par.: Safety Integrated	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
0000 hex	FFFF FFFF hex	0000 hex

Descrizione: Conferma della nuova password Safety Integrated.

Dipendenza: Vedi anche: p9762

Nota: Per confermare occorre immettere nuovamente la nuova password immessa in p9762.
Dopo la risposta della nuova password di Safety Integrated, viene impostato automaticamente p9762 = p9763 = 0.

r9765 SI Motion, tempo residuo dinamizzazione forzata (Control Unit) / SI Mtn t_res dinam

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: Safety Integrated	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
- [h]	- [h]	- [h]

Descrizione: Impostazione del tempo residuo fino alla successiva esecuzione della dinamizzazione e del test delle funzioni Safety di sorveglianza del movimento integrate nell'azionamento.
La sorgente del segnale per l'avvio della dinamizzazione forzata è parametrizzata in p9705.

Dipendenza: Vedi anche: p9705
Vedi anche: C01798

r9770[0...3] Versione SI, funzioni sicurezza indip. da azion. (processore 1) / SI Versione Drv P1

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: Unsigned16	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 2802
Gruppo Par.: Safety Integrated	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
-	-	-

Descrizione: Visualizzazione della versione Safety Integrated per le funzioni di sicurezza integrate nell'azionamento sul processore 1.

Indice:
[0] = Safety Version (major release)
[1] = Safety Version (minor release)
[2] = Safety Version (baselevel or patch)
[3] = Safety Version (hotfix)

Dipendenza: Vedi anche: r9890

Nota: Esempio:
r9770[0] = 2, r9770[1] = 60, r9770[2] = 1, r9770[3] = 0 --> versione Safety V02.60.01.00

r9771 SI Funzioni comuni (processore 1) / SI funz. com. P1

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: Unsigned32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 2804
Gruppo Par.: Safety Integrated	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
-	-	-

Descrizione: Indicazione delle funzioni di sorveglianza Safety Integrated supportate sul processore 1 e sul processore 2.

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

Questa indicazione è fornita dal processore 1.

Campo di bit:

Bit	Nome del segnale	Segnale 1	Segnale 0	FP
00	STO supportato mediante morsetti	Sì	No	2804
01	SBC supportato	Sì	No	2804
02	Extended Functions supportate (p9501 > 0)	Sì	No	2804
03	SS1 supportato	Sì	No	2804
04	Extended Functions PROFIsafe supportate	Sì	No	-
05	Extended Functions integrate azionam. supportate (p9601.2 = 1)	Sì	No	-
06	Basic Functions PROFIsafe supportate	Sì	No	-
07	Extended Functions senza encoder supportate	Sì	No	-
08	Safe Brake Adapter supportato	Sì	No	-
09	Basic Functions PROFIsafe con collegam. parallelo supportate	Sì	No	-
10	Extended Functions integrate azionam. per collegamento parallelo	Sì	No	-
11	Extended Functions SDI supportate	Sì	No	-
12	Extended Functions SSM senza encoder supportate	Sì	No	-

Dipendenza: Vedi anche: r9871

Nota: SBC: Safe Brake Control (comando di frenatura sicuro)

SS1: Safe Stop 1 (arresto sicuro 1)

STO: Safe Torque Off (coppia disinserita in sicurezza)

r9772.0...23 CO/BO: SI Stato (processore 1) / SI stato P1

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 2
Tipo di dati: Unsigned32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 2804
Gruppo Par.: Safety Integrated	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
-	-	-

Descrizione: Indicazione dello stato con Safety Integrated sul processore 1.

Campo di bit:

Bit	Nome del segnale	Segnale 1	Segnale 0	FP
00	STO selezionato su Control Unit	Sì	No	2810
01	STO attivo su Control Unit	Sì	No	2810
02	SS1 tempo ritardo attivo nella Control Unit	Sì	No	2810
04	Richiesto SBC	Sì	No	2814
05	SS1 su Control Unit selezionato (Basic Functions)	Sì	No	-
06	SS1 su Control Unit attivo (Basic Functions)	Sì	No	-
09	STOP A non tacitabile attivo	Sì	No	2802
10	STOP A attivo	Sì	No	2802
15	STOP F attivo	Sì	No	2802
16	Causa STO modalità Messa in servizio Safety	Sì	No	-
17	Causa STO selezione da morsetto (Basic Functions)	Sì	No	-
18	Causa STO selezione da SMM	Sì	No	-
19	Causa STO mancanza valore attuale	Sì	No	-
20	Causa STO selezione PROFIsafe (Basic Functions)	Sì	No	-
22	Causa SS1 selezione morsetto (Basic Functions)	Sì	No	-
23	Causa SS1 selezione PROFIsafe (Basic Functions)	Sì	No	-

Dipendenza: Vedi anche: r9872

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

Nota: Per bit 00:
Se è selezionato STO, la causa viene indicata nel bit 16 ... 20.
Per bit 05:
Se è selezionato SS1, la causa viene indicata nel bit 22 e 23.
Per bit 18:
Quando il bit è impostato, STO è selezionato tramite PROFIsafe.
Per bit 19:
Per SMM senza encoder, OFF2 impedisce il rilevamento del valore attuale.
Per SMM con encoder, la selezione della sosta impedisce il rilevamento del valore attuale.
SMM: Safe Motion Monitoring (sorveglianze movimento integrate nell'azionamento)

r9773.0...31 CO/BO: SI Stato (processore 1 + processore 2) / SI stato P1+P2

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 2
Tipo di dati: Unsigned32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 2804
Gruppo Par.: Safety Integrated	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
-	-	-

Descrizione: Visualizzazione dello stato in Safety Integrated sull'azionamento (processore 1 + processore 2).

Campo di bit:

Bit	Nome del segnale	Segnale 1	Segnale 0	FP
00	STO selezionato nell'azionamento	Sì	No	2804
01	STO attivo nell'azionamento	Sì	No	2804
02	SS1 tempo di ritardo nell'azionamento attivo	Sì	No	2804
04	Richiesto SBC	Sì	No	2804
05	SS1 selezionato nell'azionamento (Basic Functions)	Sì	No	-
06	SS1 attivo nell'azionamento (Basic Functions)	Sì	No	-
31	Necessità test dei tracciati di arresto	Sì	No	2810

Nota: Questo stato viene creato con l'operazione logica AND dello stato di entrambi i canali di sorveglianza.

r9776 SI Diagnostica / SI Diagnostica

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 4
Tipo di dati: Unsigned32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: Safety Integrated	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
-	-	-

Descrizione: Questo parametro serve per scopi diagnostici.

Campo di bit:

Bit	Nome del segnale	Segnale 1	Segnale 0	FP
00	Parametro Safety modificato, richiede POWER ON	Sì	No	-

Nota: Per bit 00 = 1:
È stato modificato almeno un parametro Safety che diventa attivi solo dopo un POWER ON.

r9780 SI Clock di sorveglianza (Control Unit) / Clock con SI CU

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 2802
Gruppo Par.: Safety Integrated	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
- [ms]	- [ms]	- [ms]

Descrizione: Visualizzazione del tempo di ciclo per Safety Integrated Basic Functions sulla Control Unit.

Dipendenza: Vedi anche: r9880

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

r9781[0...1] SI Checksum controllo modifiche (Control Unit) / SI Checksum mod CU

CU_S110-CAN, CU_S110-DP, CU_S110-PN

Modificabile: -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: Unsigned32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: Safety Integrated	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
-	-	-

Descrizione: Indicazione della checksum per il follow-up delle modifiche con Safety Integrated.

Si tratta di checksum aggiuntive create per poter rintracciare le modifiche (fingerprint nella funzionalità "registro Safety") dei parametri Safety (rilevanti per la checksum).

Indice: [0] = SI Follow-up modifiche checksum funzionale
[1] = SI Follow-up modifiche checksum dipendenti dall'hardware

Dipendenza: Vedi anche: p9601, p9729, p9799

Vedi anche: F01690

r9782[0...1] SI Marca temporale controllo modifiche (Control Unit) / SI Mod t CU

CU_S110-CAN, CU_S110-DP, CU_S110-PN

Modificabile: -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: Safety Integrated	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
- [h]	- [h]	- [h]

Descrizione: Visualizzazione della marca temporale per le checksum per il follow-up delle modifiche con Safety Integrated.

Le marche temporali sono state salvate per le checksum a scopo di controllo modifiche (fingerprint nella funzionalità "registro Safety") nei parametri Safety p9781[0] e p9781[1] (rilevanti per la checksum).

Indice: [0] = SI Controllo modifiche, marca temporale checksum funzionale
[1] = SI Controllo modifiche marca temporale checksum dipendente da HW

Dipendenza: Vedi anche: p9601, p9729, p9799

Vedi anche: F01690

p9783 SI Motion, motore sincrono, impress. corrente, senza encoder / SI Mtn SM Id SL

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: U, T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: Safety Integrated	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
-50.00 [%]	0.00 [%]	-20.00 [%]

Descrizione: Impostazione della corrente che forma il campo nel rilevamento del valore attuale senza encoder dei motori sincroni.

Questa corrente si trova nei motori sincroni con funzioni di sicurezza senza encoder.

Il valore deve soddisfare la seguente condizione: |p0305 x p9783| >= p9588 x 1.2

Dipendenza: Vedi anche: p9588

Vedi anche: C01711

Attenzione: Una riduzione di questo valore percentuale può pregiudicare il rilevamento del valore attuale con i motori sincroni.

Un aumento del valore provoca un aumento della potenza dissipata del motore.

Nota: Il parametro è attivo solo nel rilevamento del valore attuale senza encoder (p9306/p9506 = 1).

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

r9794[0...19] SI Lista confronto incrociato (processore 1) / SI lista CID P1

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: Unsigned16	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 2802
Gruppo Par.: Safety Integrated	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
-	-	-

Descrizione: Visualizzazione sul processore 1 dei numeri dei dati attualmente confrontati in modo incrociato.
La lista dei dati confrontati in modo incrociato si ricava a seconda dell'applicazione.

Dipendenza: Vedi anche: r9894

Nota: Esempio:
r9794[0] = 1 (clock di sorveglianza)
r9794[1] = 2 (abilitazione funzioni sicure)
r9794[2] = 3 (tempo di tolleranza commutazione F-DI)
...
L'elenco completo dei numeri per il confronto incrociato dei dati è riportato nell'anomalia F01611.

r9795 SI Diagnostica STOP F (Control Unit) / Diag SI STOP F CU

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 2
Tipo di dati: Unsigned32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 2802
Gruppo Par.: Safety Integrated	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
-	-	-

Descrizione: Visualizzazione del numero del dato, confrontato in modo incrociato, che ha causato lo STOP F sulla Control Unit.

Dipendenza: Vedi anche: r9895
Vedi anche: F01611

Nota: L'elenco completo dei numeri per il confronto incrociato dei dati è riportato nell'anomalia F01611.

r9798 SI Checksum attuale parametri SI (Control Unit) / Som.contr.SI r.CU

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: Unsigned32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 2800
Gruppo Par.: Safety Integrated	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
-	-	-

Descrizione: Visualizzazione della checksum tramite i parametri Safety Integrated controllati sulla Control Unit (checksum attuale).

Dipendenza: Vedi anche: p9799, r9898

p9799 SI Checksum di riferimento parametri SI (Control Unit) / So.contr.rif SI CU

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: C2(95)	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: Unsigned32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 2800
Gruppo Par.: Safety Integrated	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
0000 hex	FFFF FFFF hex	0000 hex

Descrizione: Impostazione del checksum tramite il Safety Integrated Parameter, verificato, sulla Control Unit (checksum di riferimento).

Dipendenza: Vedi anche: r9798, p9899

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

p9801 SI Abilitazione funzioni integrate nell'azionam. (processore 2) / Abilit.SI Fun P2

SERVO_S110-CAN

Modificabile: C2(95)	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: Unsigned16	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: Safety Integrated	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
-	-	0000 bin

Descrizione: Impostazione delle abilitazioni per le funzioni sicure integrate nell'azionamento sul processore 2.

A seconda della Control Unit e del Motor Module o Power Module utilizzati non tutte le impostazioni potrebbero essere disponibili.

Campo di bit:

Bit	Nome del segnale	Segnale 1	Segnale 0	FP
00	Abilitare STO (SH) con morsetti (Motor Module)	Abilitazione	Blocco	2810
02	Sorveglianze movimento integrate nell'azionamento (Motor Module)	Abilitazione	Blocco	-

Dipendenza: Vedi anche: p9601, r9871

Attenzione: Questo parametro viene sovrascritto dalla funzione di copia delle funzioni di sicurezza integrate nell'azionamento.

Nota: STO: Safe Torque Off (coppia disinserita in sicurezza).

SMM: Safe Motion Monitoring (sorveglianze di movimento sicure)

La modifica diventa attiva solo dopo un POWER ON.

p9801 SI Abilitazione funzioni integrate nell'azionam. (processore 2) / Abilit.SI Fun P2

SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: C2(95)	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: Unsigned16	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: Safety Integrated	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
-	-	0000 bin

Descrizione: Impostazione delle abilitazioni per le funzioni sicure integrate nell'azionamento sul processore 2.

A seconda della Control Unit e del Motor Module o Power Module utilizzati non tutte le impostazioni potrebbero essere disponibili.

Campo di bit:

Bit	Nome del segnale	Segnale 1	Segnale 0	FP
00	Abilitare STO (SH) con morsetti (Motor Module)	Abilitazione	Blocco	2810
02	Sorveglianze movimento integrate nell'azionamento (Motor Module)	Abilitazione	Blocco	-
03	PROFIsafe abilitato (Motor Module)	Abilitazione	Blocco	-

Dipendenza: Vedi anche: p9601, r9871

Attenzione: Questo parametro viene sovrascritto dalla funzione di copia delle funzioni di sicurezza integrate nell'azionamento.

Nota: STO: Safe Torque Off (coppia disinserita in sicurezza).

SMM: Safe Motion Monitoring (sorveglianze di movimento sicure)

La modifica diventa attiva solo dopo un POWER ON.

p9802 SI Abilitazione comando frenatura sicuro (processore 2) / Abilit.SI SBC P2

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: C2(95)	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: Integer32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 2814
Gruppo Par.: Safety Integrated	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
0	1	0

Descrizione: Impostazione dell'abilitazione per la funzione "Comando di frenatura sicuro" (SBC) sul processore 2.

0: Blocco SBC

1: Abilitazione SBC

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

Dipendenza: Vedi anche: p9602

Attenzione: Questo parametro viene sovrascritto dalla funzione di copia delle funzioni di sicurezza integrate nell'azionamento.

Nota: La funzione "Comando di frenatura sicuro" è attiva quando è abilitata almeno una funzione di sorveglianza Safety (cioè p9501 diverso da 0 e/o p9801 diverso da 0).

La parametrizzazione "Nessun freno di stazionamento motore presente" e "Comando di frenatura sicuro" abilitato (p1215 = 0, p9602 = p9802 = 1) con freno di stazionamento presente non è possibile.

La parametrizzazione "Freno di stazionamento motore come controllo sequenziale, collegamento tramite BICO" e "Comando di frenatura sicuro" abilitato (p1215 = 3, p9602 = p9802 = 1) non è logica.

La parametrizzazione "Freno di stazionamento motore senza risposte di conferma" e "Comando di frenatura sicuro" abilitato (p1278 = 1, p9602 = p9802 = 1) non è consentita.

SBC: Safe Brake Control (comando di frenatura sicuro)

p9810 SI Indirizzo PROFIsafe (processore 2) / SI PROFIsafe P2

SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: C2(95)	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: Unsigned16	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: Safety Integrated	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
0000 hex	FFFE hex	0000 hex

Descrizione: Impostazione dell'indirizzo PROFIsafe sul processore 2.

Attenzione: Questo parametro viene sovrascritto dalla funzione di copia delle funzioni di sicurezza integrate nell'azionamento.

p9850 SI Tempo di tolleranza commutazione F-DI (processore 2) / SI toll.c. F-DI P2

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: C2(95)	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 2810
Gruppo Par.: Safety Integrated	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
0.00 [µs]	2000000.00 [µs]	500000.00 [µs]

Descrizione: Impostazione del tempo di tolleranza per la commutazione degli ingressi orientati alla sicurezza sul processore 2.

A causa dei diversi tempi di esecuzione nei due canali di sorveglianza, la commutazione F-DI non si attiva contemporaneamente. Dopo una commutazione F-DI, durante questo tempo di tolleranza non vengono effettuati confronti incrociati di dati dinamici.

Dipendenza: Vedi anche: p9650

Attenzione: Questo parametro viene sovrascritto dalla funzione di copia delle funzioni di sicurezza integrate nell'azionamento.

Nota: In caso di confronto incrociato tra p9650 e p9850, viene tollerata una differenza di un clock di sorveglianza Safety.

Il tempo parametrizzato viene arrotondato internamente ad un multiplo intero del clock di sorveglianza.

F-DI: Failsafe Digital Input (ingresso digitale a prova d'errore)

p9851 SI Tempo di antirimbalzo STO/SBC/SS1 (processore 2) / SI STO t_antiri P2

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: C2(95)	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: Safety Integrated	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
0.00 [µs]	100000.00 [µs]	0.00 [µs]

Descrizione: Impostazione del tempo di antirimbalzo per l'ingresso digitale per comandare le funzioni STO/SBC/SS1.

Attenzione: Questo parametro viene sovrascritto dalla funzione di copia delle funzioni di sicurezza integrate nell'azionamento.

Nota: Il tempo di antirimbalzo viene arrotondato a millisecondi interi. Esso indica la durata massima di un impulso di disturbo agli ingressi digitali fail-safe che non abbia ripercussioni sulla selezione o sulla deselezione delle Safety Basic Functions.

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

Esempio:

Tempo antirimbalzo = 1 ms: gli impulsi di disturbo da 1 ms vengono filtrati; solo gli impulsi con durata superiore a 2 ms vengono elaborati.

Tempo antirimbalzo = 3 ms: gli impulsi di disturbo da 3 ms vengono filtrati; solo gli impulsi con durata superiore a 4 ms vengono elaborati.

p9852 SI Safe Stop 1 tempo di ritardo (processore 2) / SI Stop 1 t_rit P2

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: C2(95)	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: Safety Integrated	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
0.00 [ms]	300000.00 [ms]	0.00 [ms]

Descrizione: Impostazione del tempo di ritardo della cancellazione impulsi per la funzione "Safe Stop 1" (SS1) sul processore 2 per frenare sulla rampa di decelerazione OFF3 (p1135).

Raccomand.: Affinché l'azionamento possa completare la rampa di decelerazione OFF3 e chiudere un freno di stazionamento motore eventualmente presente, occorre impostare il tempo di ritardo nel seguente modo:

Freno di stazionamento motore parametrizzato: tempo di ritardo >= p1135 + p1228 + p1217

Freno di stazionamento motore non parametrizzato: tempo di ritardo >= p1135 + p1228

Dipendenza: Vedi anche: p1135, p9652

Attenzione: Questo parametro viene sovrascritto dalla funzione di copia delle funzioni di sicurezza integrate nell'azionamento.

Nota: In caso di confronto incrociato tra p9652 e p9852, viene tollerata una differenza di un clock di sorveglianza Safety.

Il tempo parametrizzato viene arrotondato internamente ad un multiplo intero del clock di sorveglianza.

SS1: Safe Stop 1 (corrisponde allo stop categoria 1 secondo EN60204)

p9858 SI Tempo di passaggio da STOP F a STOP A (processore 2) / SI STOP F -> A P2

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: C2(95)	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 2802
Gruppo Par.: Safety Integrated	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
0.00 [µs]	30000000.00 [µs]	0.00 [µs]

Descrizione: Impostazione del tempo di passaggio da STOP F a STOP A sul processore 2.

Dipendenza: Vedi anche: p9658, r9895

Vedi anche: F30611

Attenzione: Questo parametro viene sovrascritto dalla funzione di copia delle funzioni di sicurezza integrate nell'azionamento.

Nota: In caso di confronto incrociato tra p9658 e p9858, viene tollerata una differenza di un clock di sorveglianza Safety.

Il tempo parametrizzato viene arrotondato internamente ad un multiplo intero del clock di sorveglianza.

STOP F: Guasto in un canale di sorveglianza (errore nel confronto incrociato dei dati)

STOP A: Cancellazione impulsi tramite tracciato di arresto Safety

r9871 SI Funzioni comuni (processore 2) / SI funz. com. P2

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: Unsigned32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 2804
Gruppo Par.: Safety Integrated	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
-	-	-

Descrizione: Indicazione delle funzioni di sorveglianza Safety Integrated supportate sul processore 1 e sul processore 2.

Questa indicazione è fornita dal processore 2.

Campo di bit:

Bit	Nome del segnale	Segnale 1	Segnale 0	FP
00	STO supportato mediante morsetti	Sì	No	2804
01	SBC supportato	Sì	No	2804

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

02	Extended Functions supportate (p9501 > 0)	Sì	No	2804
03	SS1 supportato	Sì	No	2804
04	Extended Functions PROFIsafe supportate	Sì	No	-
05	Extended Functions integrate azionam. supportate (p9601.2 = 1)	Sì	No	-
06	Basic Functions PROFIsafe supportate	Sì	No	-
07	Extended Functions senza encoder supportate	Sì	No	-
08	Safe Brake Adapter supportato	Sì	No	-
09	Basic Functions PROFIsafe con collegam. parallelo supportate	Sì	No	-
10	Extended Functions integrate azionam. per collegamento parallelo	Sì	No	-
11	Extended Functions SDI supportate	Sì	No	-
12	Extended Functions SSM senza encoder supportate	Sì	No	-

Dipendenza: Vedi anche: r9771

Nota: MM: Motor Module

SBC: Safe Brake Control (comando di frenatura sicuro)

SDI: Safe Direction (direzione di movimento sicura)

SI: Safety Integrated

SS1: Safe Stop 1 (arresto sicuro 1)

STO: Safe Torque Off (coppia disinserita in sicurezza) / SH: Safe standstill (arresto sicuro)

SSM: Safe Speed Monitor (risposta sicura della sorveglianza di velocità) / SGA n < nx: Safety-related output n < nx (uscita orientata alla sicurezza n < nx)

ESR: Extended Stop and Retract (arresto e svincolo ampliati)

r9872.0...24 CO/BO: SI Stato (processore 2) / Stato SI P2

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 2
Tipo di dati: Unsigned32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 2804
Gruppo Par.: Safety Integrated	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
-	-	-

Descrizione: Indicazione dello stato con Safety Integrated sul processore 2.

Campo di bit:

Bit	Nome del segnale	Segnale 1	Segnale 0	FP
00	STO su Motor Module selezionato	Sì	No	2810
01	STO su Motor Module attivo	Sì	No	2810
02	SS1 tempo di ritardo su Motor Module attivo	Sì	No	2810
03	Safe Brake Adapter, segnale di risposta	Sì	No	2814
04	Richiesto SBC	Sì	No	2814
05	SS1 su Motor Module selezionato (Basic Functions)	Sì	No	-
06	SS1 su Motor Module attivo (Basic Functions)	Sì	No	-
09	STOP A non tacitabile attivo	Sì	No	2802
10	STOP A attivo	Sì	No	2802
15	STOP F attivo	Sì	No	2802
16	Causa STO modalità Messa in servizio Safety	Sì	No	-
17	Causa STO selezione da morsetto (Basic Functions)	Sì	No	-
18	Causa STO selezione da SMM	Sì	No	-
20	Causa STO selezione PROFIsafe (Basic Functions)	Sì	No	-
22	Causa SS1 selezione morsetto (Basic Functions)	Sì	No	-

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

23	Causa SS1 selezione PROFIsafe (Basic Functions)	Sì	No	-
24	Slave Motor Module pronti per comunicazione	Sì	No	-

Dipendenza: Vedi anche: r9772

Attenzione: Se la comunicazione tra processore 1 e processore 2 si interrompe, questo parametro di visualizzazione non viene più aggiornato e viene visualizzato l'ultimo stato trasmesso del processore 2.

Nota: Per bit 00:

Se è selezionato STO, la causa viene indicata nel bit 16 ... 18 e nel bit 20.

Per bit 05:

Se è selezionato SS1, la causa viene indicata nel bit 22 e 23.

Per bit 18:

Quando il bit è impostato, STO è selezionato tramite PROFIsafe.

SMM: Safe Motion Monitoring (sorveglianze movimento integrate nell'azionamento)

r9880 SI clock di sorveglianza (processore 2) / SI Clock sorv. P2

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 2802
Gruppo Par.: Safety Integrated	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
- [ms]	- [ms]	- [ms]

Descrizione: Indicazione del tempo di ciclo per Safety Integrated Basic Functions sul processore 2.

Dipendenza: Vedi anche: r9780

r9881[0...11] SI Motion, Sensor Module, Node ID, secondo canale / SI Mtn SM Ident

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: Unsigned8	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: Safety Integrated	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
-	-	-

Descrizione: Visualizzazione del Node Identifier del Sensor Module che viene usato dal secondo canale per le sorveglianze di movimento.

r9890[0...2] Versione SI (Sensor Module) / SI Versione SM

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: Unsigned16	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: Safety Integrated	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
-	-	-

Descrizione: Visualizzazione della versione Safety Integrated sul Sensor Module.

Indice: [0] = Safety Version (major release)
[1] = Safety Version (minor release)
[2] = Safety Version (baselevel or patch)

Dipendenza: Vedi anche: r9770

Nota: Esempio:

r9890[0] = 2, r9890[1] = 3, r9890[2] = 1 --> Versione Safety V02.03.01

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

r9894[0...19] SI Lista confronto incrociato (processore 2) / SI Lista CID P2

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: Unsigned16	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 2802
Gruppo Par.: Safety Integrated	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
-	-	-

Descrizione: Visualizzazione sul processore 2 dei numeri dei dati attualmente confrontati in modo incrociato.
La lista dei dati confrontati in modo incrociato si ricava a seconda dell'applicazione.

Dipendenza: Vedi anche: r9794

Nota: Esempio:
r9894[0] = 1 (clock di sorveglianza)
r9894[1] = 2 (abilitazione funzioni sicure)
r9894[2] = 3 (tempo di tolleranza commutazione F-DI)
...
L'elenco completo dei numeri per il confronto incrociato dei dati è riportato nell'anomalia F30611.

r9895 SI Diagnostica STOP F (processore 2) / Diag SI STOP F P2

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 2
Tipo di dati: Unsigned32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 2802
Gruppo Par.: Safety Integrated	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
-	-	-

Descrizione: Visualizzazione del numero del dato, confrontato in modo incrociato, che ha causato lo STOP F sul processore 2.

Dipendenza: Vedi anche: r9795
Vedi anche: F30611

Nota: L'elenco completo dei numeri per il confronto incrociato dei dati è riportato nell'anomalia F30611.

r9898 SI Checksum attuale parametri SI (processore 2) / SI checks_v.att P2

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: Unsigned32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 2800
Gruppo Par.: Safety Integrated	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
-	-	-

Descrizione: Visualizzazione della checksum tramite i parametri Safety Integrated sottoposti a controllo della checksum sul processore 2 (checksum attuale).

Dipendenza: Vedi anche: r9798, p9899

p9899 SI Checksum di riferimento parametri SI (processore 2) / SI checks_rif P2

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: C2(95)	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: Unsigned32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 2800
Gruppo Par.: Safety Integrated	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
0000 hex	FFFF FFFF hex	0000 hex

Descrizione: impostazione della checksum tramite i parametri Safety Integrated sottoposti a controllo della checksum sul processore 2 (checksum di riferimento).

Dipendenza: Vedi anche: p9799, r9898

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

r9900 Topologia attuale, numero indici / Indici top. att

CU_S110-CAN, CU_S110-DP, CU_S110-PN	**Modificabile:** -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
	Tipo di dati: Unsigned16	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** -
	Gruppo Par.: Topologia	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
	Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 0
	Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
	-	-	-

Descrizione: Visualizzazione del numero degli indici della topologia attuale.

Dipendenza: Vedi anche: r9901

Nota: Solo per uso interno Siemens.
Il parametro non viene visualizzato nel software di messa in servizio STARTER.

r9901[0...n] Top.attuale / Topologia attuale

CU_S110-CAN, CU_S110-DP, CU_S110-PN	**Modificabile:** -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
	Tipo di dati: Unsigned16	**Indice dinamico:** r9900	**Schema logico:** -
	Gruppo Par.: Topologia	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
	Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 0
	Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
	-	-	-

Descrizione: Visualizzazione della topologia attuale dell'apparecchio di azionamento.
La topologia attuale è suddivisa in più sezioni. Ciascuna delle seguenti informazioni viene memorizzata sotto un indice.
Indicazioni generali sulla topologia:
- Versione
- Attributo per il confronto di topologia attuale e topologia di riferimento
- Quantità di componenti

Dati relativi a un componente:
- Tipo di NodeId del componente
- Numero di prese DRIVE-CLiQ nel Node Identifier
- Costruttore e versione del Node Identifier
- Numero di serie del Node Identifier (4 indici)
- Indice dei componenti
- Numero di ordinazione (8 indici)
- Attributo per il confronto di topologia attuale e topologia di riferimento del componente
- Indirizzo di comunicazione
- Quantità di tipi di porte
- Tipo di porta
- Numero di porte del tipo di porta
- Numero di comunicazione del componente collegato
- Numero della porta collegata
- Numero di comunicazione del componente collegato
- Numero della porta collegata, ecc.

Dati relativi al componente successivo:
- ecc.

Dipendenza: Vedi anche: r9900

Nota: Solo per uso interno Siemens.
Il parametro non viene visualizzato nel software di messa in servizio STARTER.

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

p9902 Topologia di riferimento, numero di indici / Indici top. rif

CU_S110-CAN, CU_S110-DP, CU_S110-PN

Modificabile: -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: Unsigned16	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: Topologia	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 0
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
1	65535	1

Descrizione: Impostazione del numero degli indici della topologia di riferimento.

Dipendenza: Vedi anche: p9903

Nota: Solo per uso interno Siemens.
Il parametro non viene visualizzato nel software di messa in servizio STARTER.

p9903[0...n] Topologia di riferimento / Topologia di rif.

CU_S110-CAN, CU_S110-DP, CU_S110-PN

Modificabile: -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: Unsigned16	**Indice dinamico:** p9902	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: Topologia	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 0
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
0000 hex	FFFF hex	0000 hex

Descrizione: Impostazione della topologia di riferimento dell'apparecchio di azionamento.
La topologia di riferimento è suddivisa in più sezioni. Ciascuna delle seguenti informazioni viene memorizzata sotto un indice.
Indicazioni generali sulla topologia:
- Versione
- Attributo per il confronto di topologia attuale e topologia di riferimento
- Quantità di componenti

Dati relativi a un componente:
- Componente tipo di Node Identifier del componente
- Numero di prese DRIVE-CLiQ nel Node Identifier
- Costruttore e versione del Node Identifier
- Numero di serie del Node Identifier (4 indici)
- Indice dei componenti
- Numero di ordinazione (8 indici)
- Attributo per il confronto di topologia attuale e topologia di riferimento del componente
- Numero di componente
- Quantità di tipi di porte
- Tipo di porta
- Numero di porte del tipo di porta
- Numero di componente del componente collegato
- Numero della porta collegata
- Numero di componente del componente collegato
- Numero della porta collegata, ecc.

Dati relativi al componente successivo:
- ecc.

Dipendenza: Vedi anche: p9902

Nota: La topologia di riferimento può essere modificata solo mediante il software di messa in servizio.
Solo per uso interno Siemens.
Il parametro non viene visualizzato nel software di messa in servizio STARTER.
Le modifiche diventano attive solo dopo essere state applicate con p9428 = 1, oppure in caso di cambiamento di stato da p0009 = 101 a 0 o a 111.

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

p9904 Confronto di topologie, conferma di differenze / Tacit. confr.top

CU_S110-CAN, CU_S110-DP, CU_S110-PN

Modificabile: C1(1)	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: Unsigned32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: Topologia	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
0000 hex	FFFF FFFF hex	0000 hex

Descrizione:

Se durante il confronto tra topologia attuale e topologia di riferimento si è verificato solo un errore che può essere tacitato, è possibile avviare tramite questo parametro un nuovo confronto con conferma dell'errore nella topologia di riferimento.

Differenze tacitabili:

- Confronto della topologia, componente spostato
- Confronto della topologia, numero di serie di un componente rilevato in modo diverso (byte 3 = 1)
- Confronto della topologia, connessione di un componente rilevata in modo diverso

Si hanno i seguenti valori dei parametri:

p9904 = 1 --> Il processo viene avviato.

p9904 = 0 dopo l'avvio --> Il processo è terminato correttamente.

p9904 > 1 dopo l'avvio --> Il processo non è terminato correttamente.

Nei byte 4, 3, 2 risiedono le possibili cause di un processo non riuscito.

Byte 2:

numero delle differenze strutturali.

Byte 3:

numero delle differenze tacitabili (p9904).

Byte 4:

Numero di differenze. Queste differenze possono essere eliminate mediante:

- Impostazione del confronto della topologia (p9906 o p9907/p9908).
- Inversione delle connessioni della topologia attuale.

L'azione adatta va scelta a seconda del messaggio visualizzato.

Nota:

Per applicare in modo permanente la tacitazione dell'errore eliminabile, occorre effettuare un salvataggio in modo non volatile (p0977).

p9905 Specializzazione apparecchiatura / Specializzazione

CU_S110-CAN, CU_S110-DP, CU_S110-PN

Modificabile: C1(1)	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: Unsigned16	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: Topologia	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
0	2	0

Descrizione:

Con p9905 = 1 i numeri di serie e le versioni hardware di tutti i componenti vengono applicati dalla topologia attuale a quella di riferimento e viene avviato un nuovo confronto.

Per questa specializzazione dell'apparecchio, i componenti della topologia di riferimento si possono distinguere da quelli della topologia attuale solo attraverso i numeri di serie.

Con p9905 = 2 i numeri di serie, le versioni hardware e i numeri di ordinazione di tutti i componenti vengono applicati dalla topologia attuale a quella di riferimento e viene avviato un nuovo confronto.

Per questa specializzazione dell'apparecchio, i componenti della topologia di riferimento si possono distinguere da quelli della topologia attuale solo attraverso i numeri di serie e i numeri di ordinazione.

Nota:

Al termine della procedura viene impostato automaticamente p9905 = 0.

Per applicare i dati in modo permanente, occorre salvarli in modo non volatile (p0977).

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

p9910 Accettare i componenti aggiuntivi nella topologia di riferimento / Accett. compon.

CU_S110-CAN, CU_S110-DP, CU_S110-PN

Modificabile: C1(1)	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 1
Tipo di dati: Integer16	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: Topologia	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
0	6	0

Descrizione: Accettazione nella topologia di riferimento dei nuovi componenti DRIVE-CLiQ inseriti e aggiunta dei relativi oggetti di azionamento nel progetto.

Valore:
0: Nessuna selezione
1: Tipo di oggetto di azionamento SERVO
2: Tipo di oggetto di azionamento VECTOR
3: SINAMICS GM (DFEMV & VECTORMV)
4: SINAMICS SM (AFEMV & VECTORMV)
5: SINAMICS GL (VECTORGL)
6: SINAMICS SL (VECTORSL)

p9915 Errore di trasmissione DRIVE-CLiQ, soglia di disinserz. master / DLQ Err. master

CU_S110-CAN, CU_S110-DP, CU_S110-PN

Modificabile: C1(1)	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 4
Tipo di dati: Unsigned32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: Topologia	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
0000 hex	0007 07FF hex	0007 02FF hex

Descrizione: Solo per scopi di assistenza tecnica interna Siemens.

p9916 Errore di trasmissione DRIVE-CLiQ, soglia di disinserzione slave / DLQ Err. slave

CU_S110-CAN, CU_S110-DP, CU_S110-PN

Modificabile: C1(1)	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 4
Tipo di dati: Unsigned32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: Topologia	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
0000 hex	0007 07FF hex	0007 02FF hex

Descrizione: Solo per scopi di assistenza tecnica interna Siemens.

p9920[0...99] Licenza, immettere License Key / Imm.License Key

CU_S110-CAN, CU_S110-DP, CU_S110-PN

Modificabile: U, T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 2
Tipo di dati: Unsigned8	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: -	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
-	-	-

Descrizione: Immissione della License Key per questo apparecchio di azionamento.
Esempio di License Key:
EACZ-QBCA = 69 65 67 90 45 81 66 67 65 dec (caratteri ASCII)
Indice 0 = caratteri della License Key 1 (ad es. 69 dec)
Indice 1 = caratteri della License Key 2 (ad es. 65 dec)
...
Indice 8 = caratteri della License Key 9 (ad es. 65 dec)

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

Indice 9 = caratteri della License Key 20 (ad es. 0 dec)

...

Con il software di messa in servizio STARTER i caratteri ASCII vengono immessi in formato non codificato, per cui i caratteri della License Key si possono immettere esattamente come sono stampati sul Certificate of License. La codifica dei caratteri viene in questo caso eseguita da STARTER.

Dipendenza: Vedi anche: r7843, p9921

Vedi anche: A13000, A13001, F13010

Attenzione: Una tabella ASCII (estratto) si può trovare ad es. in appendice al Manuale delle liste.

Nota: Con una Licence Key valida, tutti gli indici hanno il valore 0 dec.

Possono essere immessi solo caratteri ASCII contenuti in una License Key.

Se p9920[x] viene modificato al valore 0 dec., i valori di tutti gli indici successivi vengono ugualmente impostati a 0.

Dopo aver immesso la License Key, occorre attivarla (p9921).

Una licenza insufficiente viene visualizzata con il seguente avviso e il seguente LED:

- A13000 --> Diritti di licenza insufficienti
- LED READY --> lampeggia verde/rosso con 0.5 Hz

p9921 Licenza, attivare License Key / License Key att

CU_S110-CAN, CU_S110-DP, CU_S110-PN

Modificabile: U, T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 2
Tipo di dati: Integer16	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: -	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
0	1	0

Descrizione: Attivazione della License Key immessa.

Con l'attivazione della License Key si eseguono le seguenti operazioni:

- Verifica del checksum della License Key immessa.
- Salvataggio non volatile della License Key immessa sulla scheda di memoria.
- Ulteriore verifica dei diritti di licenza.

Valore:
0: Inattivo
1: Attiva Start License Key

Dipendenza: Vedi anche: p9920

Vedi anche: A13000, A13001, F13010

Nota: La License Key immessa tramite il parametro p9920 viene controllata prima dell'attivazione. Se durante questa verifica viene rilevato un errore, l'attivazione viene rifiutata. In questo caso non sarà possibile scrivere il parametro p9921 = 1.

Al termine dell'attivazione riuscita della License Key viene impostato automaticamente p9921 = 0.

r9925[0...99] File del firmware danneggiato / File FW dannegg.

CU_S110-CAN, CU_S110-DP, CU_S110-PN

Modificabile: -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 2
Tipo di dati: Unsigned8	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: -	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
-	-	-

Descrizione: Visualizzazione della directory e del nome del file che al controllo è risultato non corrispondente alla versione fornita in origine.

Dipendenza: Vedi anche: r9926

Vedi anche: A01016

Nota: La visualizzazione della directory e del nome del file avviene in codice ASCII.

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

r9926 Stato controllo firmware / Stato controllo FW

CU_S110-CAN, CU_S110-DP, CU_S110-PN

Modificabile: -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 2
Tipo di dati: Unsigned8	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: -	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
-	-	-

Descrizione: Visualizzazione dello stato durante il controllo del firmware dopo l'inserzione.
0: Firmware non ancora controllato.
1: Controllo in corso.
2: Controllo terminato correttamente.
3: Controllo errato.

Dipendenza: Vedi anche: r9925
Vedi anche: A01016

p9930[0...8] Attivazione registro di sistema / Attivazione SYSLOG

CU_S110-CAN, CU_S110-DP, CU_S110-PN

Modificabile: U, T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 4
Tipo di dati: Unsigned8	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: -	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
0	255	0

Descrizione: Solo per scopi di assistenza.

Indice:
[0] = Livello registro di sistema (0: non attivo)
[1] = COM2/COM1 (0: COM2, 1: COM1)
[2] = Attiva scrittura file (0: non attivo)
[3] = Mostra marca temporale (0: non visualizzare)
[4] = Riservato
[5] = Riservato
[6] = Riservato
[7] = Riservato
[8] = Dimensione file di registro del sistema (gradini di 10 kB)

Attenzione: Prima di disinserire la Control Unit occorre accertarsi che sia disattivato il registro di sistema (p9930[0] = 0).
Se è attivata la scrittura nel file (p9930[2] = 1), occorre disattivarla prima di spegnere la Control Unit (p9930[2] = 0) per essere certi che il registro di sistema sia stato interamente salvato nel file.

p9931[0...129] Registro di sistema, selezione modulo / Sel. mod.SYSLOG

CU_S110-CAN, CU_S110-DP, CU_S110-PN

Modificabile: U, T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 4
Tipo di dati: Unsigned32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: -	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
0000 hex	FFFF FFFF hex	0000 hex

Descrizione: Solo per scopi di assistenza.

p9932 Registro di sistema, salvataggio EEPROM / SYSLOG EEPROM sp

CU_S110-CAN, CU_S110-DP, CU_S110-PN

Modificabile: U, T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 4
Tipo di dati: Unsigned8	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: -	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
0	255	0

Descrizione: Solo per scopi di assistenza.

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

r9975[0...7] Fattore di utilizzo sistema misurato / Fatt.ut sis.misur.

CU_S110-CAN, CU_S110-DP, CU_S110-PN

Modificabile: -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 4
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: -	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min - [%]	**Max** - [%]	**Impostazione di fabbrica** - [%]

Descrizione: Visualizzazione del fattore di utilizzo misurato del sistema.

Quanto maggiori sono i valori visualizzati, tanto maggiore è il fattore di utilizzo del sistema.

Indice:
[0] = Fattore di utilizzo del tempo di calcolo (min)
[1] = Fattore di utilizzo del tempo di calcolo (media)
[2] = Fattore di utilizzo del tempo di calcolo (max)
[3] = Fattore di utilizzo lordo maggiore (min)
[4] = Fattore di utilizzo lordo maggiore (media)
[5] = Fattore di utilizzo lordo maggiore (max)
[6] = Riservato
[7] = Riservato

Dipendenza: Vedi anche: r9976, r9979, r9980, r9981

Vedi anche: F01054, F01205

Nota: Per l'indice 3 ... 5:

Per tutti i tempi di campionamento utilizzati vengono calcolati i fattore di utilizzo lordi. Di seguito sono rappresentati i maggiori fattori di utilizzo lordi. Il tempo di campionamento con il maggiore fattore di utilizzo lordo viene visualizzato in r9979.

Fattore di utilizzo lordo:

Fattore di utilizzo del tempo di calcolo del tempo di campionamento considerato, inclusi i tempi di campionamento con priorità più alta (interruzioni).

r9976[0...7] Fatt utilizzo sist / Fattore ut. sist.

CU_S110-CAN, CU_S110-DP, CU_S110-PN

Modificabile: -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: -	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min - [%]	**Max** - [%]	**Impostazione di fabbrica** - [%]

Descrizione: Visualizzazione del fattore di utilizzo del sistema.

Con un fattore di utilizzo superiore al 100 % viene emessa l'anomalia F01054.

Indice:
[0] = Riservato
[1] = Fattore di utilizzo del tempo di calcolo
[2] = Riservato
[3] = Riservato
[4] = Riservato
[5] = Fattore di utilizzo lordo maggiore
[6] = Riservato
[7] = Riservato

Dipendenza: Vedi anche: r9979, r9980

Vedi anche: F01054, F01205

Nota: Per l'indice 1:

Il valore rappresenta il fattore di utilizzo del tempo di calcolo complessivo del sistema.

Per l'indice 5:

Per tutti i tempi di campionamento utilizzati viene calcolato il fattore di utilizzo lordo. Di seguito è rappresentato il maggiore fattore di utilizzo lordo. Il tempo di campionamento con il maggiore fattore di utilizzo lordo viene visualizzato in r9979.

Fattore di utilizzo lordo:

Fattore di utilizzo del tempo di calcolo del tempo di campionamento considerato, inclusi i tempi di campionamento con priorità più alta (interruzioni).

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

r9979 Tempo di campionamento con fattore di utilizzo lordo maggiore / Tcamp.fat.ut l.mag

CU_S110-CAN, CU_S110-DP, CU_S110-PN

Modificabile: -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: -	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
- [µs]	- [µs]	- [µs]

Descrizione: Visualizzazione del tempo di campionamento con il fattore di utilizzo lordo maggiore.

Dipendenza: Vedi anche: r7901, r9976

Vedi anche: F01054

Nota: Il fattore di utilizzo lordo maggiore viene visualizzato in r9976[5].

Fattore di utilizzo lordo:

Fattore di utilizzo del tempo di calcolo del tempo di campionamento considerato, inclusi i tempi di campionamento con priorità più alta (interruzioni).

r9980[0...101] Fattore di utilizzo calcolato tempi di campionamento / Fat.util Tcamp cal

CU_S110-CAN, CU_S110-DP, CU_S110-PN

Modificabile: -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 4
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: -	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
- [%]	- [%]	- [%]

Descrizione: Visualizzazione dei fattori di utilizzo calcolati dei tempi di campionamento attivi sulla base della topologia di riferimento esistente.

Indice:
[0] = Fattore di utilizzo netto 0
[1] = Fattore di utilizzo lordo 0
[2] = Fattore di utilizzo netto 1
[3] = Fattore di utilizzo lordo 1
[4] = Fattore di utilizzo netto 2
[5] = Fattore di utilizzo lordo 2
[6] = Fattore di utilizzo netto 3
[7] = Fattore di utilizzo lordo 3
[8] = Fattore di utilizzo netto 4
[9] = Fattore di utilizzo lordo 4
[10] = Fattore di utilizzo netto 5
[11] = Fattore di utilizzo lordo 5
[12] = Fattore di utilizzo netto 6
[13] = Fattore di utilizzo lordo 6
[14] = Fattore di utilizzo netto 7
[15] = Fattore di utilizzo lordo 7
[16] = Fattore di utilizzo netto 8
[17] = Fattore di utilizzo lordo 8
[18] = Fattore di utilizzo netto 9
[19] = Fattore di utilizzo lordo 9
[20] = Fattore di utilizzo netto 10
[21] = Fattore di utilizzo lordo 10
[22] = Fattore di utilizzo netto 11
[23] = Fattore di utilizzo lordo 11
[24] = Fattore di utilizzo netto 12
[25] = Fattore di utilizzo lordo 12
[26] = Fattore di utilizzo netto 13
[27] = Fattore di utilizzo lordo 13
[28] = Fattore di utilizzo netto 14
[29] = Fattore di utilizzo lordo 14
[30] = Fattore di utilizzo netto 15
[31] = Fattore di utilizzo lordo 15
[32] = Fattore di utilizzo netto 16
[33] = Fattore di utilizzo lordo 16

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

[34] = Fattore di utilizzo netto 17
[35] = Fattore di utilizzo lordo 17
[36] = Fattore di utilizzo netto 18
[37] = Fattore di utilizzo lordo 18
[38] = Fattore di utilizzo netto 19
[39] = Fattore di utilizzo lordo 19
[40] = Fattore di utilizzo netto 20
[41] = Fattore di utilizzo lordo 20
[42] = Fattore di utilizzo netto 21
[43] = Fattore di utilizzo lordo 21
[44] = Fattore di utilizzo netto 22
[45] = Fattore di utilizzo lordo 22
[46] = Fattore di utilizzo netto 23
[47] = Fattore di utilizzo lordo 23
[48] = Fattore di utilizzo netto 24
[49] = Fattore di utilizzo lordo 24
[50] = Fattore di utilizzo netto 25
[51] = Fattore di utilizzo lordo 25
[52] = Fattore di utilizzo netto 26
[53] = Fattore di utilizzo lordo 26
[54] = Fattore di utilizzo netto 27
[55] = Fattore di utilizzo lordo 27
[56] = Fattore di utilizzo netto 28
[57] = Fattore di utilizzo lordo 28
[58] = Fattore di utilizzo netto 29
[59] = Fattore di utilizzo lordo 29
[60] = Fattore di utilizzo netto 30
[61] = Fattore di utilizzo lordo 30
[62] = Fattore di utilizzo netto 31
[63] = Fattore di utilizzo lordo 31
[64] = Fattore di utilizzo netto 32
[65] = Fattore di utilizzo lordo 32
[66] = Fattore di utilizzo netto 33
[67] = Fattore di utilizzo lordo 33
[68] = Fattore di utilizzo netto 34
[69] = Fattore di utilizzo lordo 34
[70] = Fattore di utilizzo netto 35
[71] = Fattore di utilizzo lordo 35
[72] = Fattore di utilizzo netto 36
[73] = Fattore di utilizzo lordo 36
[74] = Fattore di utilizzo netto 37
[75] = Fattore di utilizzo lordo 37
[76] = Fattore di utilizzo netto 38
[77] = Fattore di utilizzo lordo 38
[78] = Fattore di utilizzo netto 39
[79] = Fattore di utilizzo lordo 39
[80] = Fattore di utilizzo netto 40
[81] = Fattore di utilizzo lordo 40
[82] = Fattore di utilizzo netto 41
[83] = Fattore di utilizzo lordo 41
[84] = Fattore di utilizzo netto 42
[85] = Fattore di utilizzo lordo 42
[86] = Fattore di utilizzo netto 43
[87] = Fattore di utilizzo lordo 43
[88] = Fattore di utilizzo netto 44
[89] = Fattore di utilizzo lordo 44
[90] = Fattore di utilizzo netto 45
[91] = Fattore di utilizzo lordo 45
[92] = Fattore di utilizzo netto 46
[93] = Fattore di utilizzo lordo 46
[94] = Fattore di utilizzo netto 47
[95] = Fattore di utilizzo lordo 47
[96] = Fattore di utilizzo netto 48
[97] = Fattore di utilizzo lordo 48

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

[98] = Fattore di utilizzo netto 49
[99] = Fattore di utilizzo lordo 49
[100] = Fattore di utilizzo netto 50
[101] = Fattore di utilizzo lordo 50

Dipendenza: Vedi anche: r7901, r9976, r9979
Vedi anche: F01054

Nota: Nel parametro r7901 possono essere letti i tempi di campionamento corrispondenti.
Fattore di utilizzo netto:
Fattore di utilizzo del tempo di calcolo che viene richiamato solo tramite il tempo di campionamento considerato.
Fattore di utilizzo lordo:
Fattore di utilizzo del tempo di calcolo del tempo di campionamento considerato, inclusi i tempi di campionamento con priorità più alta (interruzioni).

r9981[0...101] Fattore di utilizzo misurato tempi di campionamento / Fatt.ut.t.camp.mis

CU_S110-CAN, CU_S110-DP, CU_S110-PN	**Modificabile:** -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 4
	Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** -
	Gruppo Par.: -	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
	Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
	Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
	- [%]	- [%]	- [%]

Descrizione: Visualizzazione dei fattori di utilizzo misurati dei tempi di campionamento attivi.

Indice:
[0] = Fattore di utilizzo netto 0
[1] = Fattore di utilizzo lordo 0
[2] = Fattore di utilizzo netto 1
[3] = Fattore di utilizzo lordo 1
[4] = Fattore di utilizzo netto 2
[5] = Fattore di utilizzo lordo 2
[6] = Fattore di utilizzo netto 3
[7] = Fattore di utilizzo lordo 3
[8] = Fattore di utilizzo netto 4
[9] = Fattore di utilizzo lordo 4
[10] = Fattore di utilizzo netto 5
[11] = Fattore di utilizzo lordo 5
[12] = Fattore di utilizzo netto 6
[13] = Fattore di utilizzo lordo 6
[14] = Fattore di utilizzo netto 7
[15] = Fattore di utilizzo lordo 7
[16] = Fattore di utilizzo netto 8
[17] = Fattore di utilizzo lordo 8
[18] = Fattore di utilizzo netto 9
[19] = Fattore di utilizzo lordo 9
[20] = Fattore di utilizzo netto 10
[21] = Fattore di utilizzo lordo 10
[22] = Fattore di utilizzo netto 11
[23] = Fattore di utilizzo lordo 11
[24] = Fattore di utilizzo netto 12
[25] = Fattore di utilizzo lordo 12
[26] = Fattore di utilizzo netto 13
[27] = Fattore di utilizzo lordo 13
[28] = Fattore di utilizzo netto 14
[29] = Fattore di utilizzo lordo 14
[30] = Fattore di utilizzo netto 15
[31] = Fattore di utilizzo lordo 15
[32] = Fattore di utilizzo netto 16
[33] = Fattore di utilizzo lordo 16
[34] = Fattore di utilizzo netto 17
[35] = Fattore di utilizzo lordo 17
[36] = Fattore di utilizzo netto 18
[37] = Fattore di utilizzo lordo 18
[38] = Fattore di utilizzo netto 19

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

[39] = Fattore di utilizzo lordo 19
[40] = Fattore di utilizzo netto 20
[41] = Fattore di utilizzo lordo 20
[42] = Fattore di utilizzo netto 21
[43] = Fattore di utilizzo lordo 21
[44] = Fattore di utilizzo netto 22
[45] = Fattore di utilizzo lordo 22
[46] = Fattore di utilizzo netto 23
[47] = Fattore di utilizzo lordo 23
[48] = Fattore di utilizzo netto 24
[49] = Fattore di utilizzo lordo 24
[50] = Fattore di utilizzo netto 25
[51] = Fattore di utilizzo lordo 25
[52] = Fattore di utilizzo netto 26
[53] = Fattore di utilizzo lordo 26
[54] = Fattore di utilizzo netto 27
[55] = Fattore di utilizzo lordo 27
[56] = Fattore di utilizzo netto 28
[57] = Fattore di utilizzo lordo 28
[58] = Fattore di utilizzo netto 29
[59] = Fattore di utilizzo lordo 29
[60] = Fattore di utilizzo netto 30
[61] = Fattore di utilizzo lordo 30
[62] = Fattore di utilizzo netto 31
[63] = Fattore di utilizzo lordo 31
[64] = Fattore di utilizzo netto 32
[65] = Fattore di utilizzo lordo 32
[66] = Fattore di utilizzo netto 33
[67] = Fattore di utilizzo lordo 33
[68] = Fattore di utilizzo netto 34
[69] = Fattore di utilizzo lordo 34
[70] = Fattore di utilizzo netto 35
[71] = Fattore di utilizzo lordo 35
[72] = Fattore di utilizzo netto 36
[73] = Fattore di utilizzo lordo 36
[74] = Fattore di utilizzo netto 37
[75] = Fattore di utilizzo lordo 37
[76] = Fattore di utilizzo netto 38
[77] = Fattore di utilizzo lordo 38
[78] = Fattore di utilizzo netto 39
[79] = Fattore di utilizzo lordo 39
[80] = Fattore di utilizzo netto 40
[81] = Fattore di utilizzo lordo 40
[82] = Fattore di utilizzo netto 41
[83] = Fattore di utilizzo lordo 41
[84] = Fattore di utilizzo netto 42
[85] = Fattore di utilizzo lordo 42
[86] = Fattore di utilizzo netto 43
[87] = Fattore di utilizzo lordo 43
[88] = Fattore di utilizzo netto 44
[89] = Fattore di utilizzo lordo 44
[90] = Fattore di utilizzo netto 45
[91] = Fattore di utilizzo lordo 45
[92] = Fattore di utilizzo netto 46
[93] = Fattore di utilizzo lordo 46
[94] = Fattore di utilizzo netto 47
[95] = Fattore di utilizzo lordo 47
[96] = Fattore di utilizzo netto 48
[97] = Fattore di utilizzo lordo 48
[98] = Fattore di utilizzo netto 49
[99] = Fattore di utilizzo lordo 49
[100] = Fattore di utilizzo netto 50
[101] = Fattore di utilizzo lordo 50

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

Dipendenza: Vedi anche: r7901, r9975, r9980
Vedi anche: F01054

Nota: Nel parametro r7901 possono essere letti i tempi di campionamento corrispondenti.
Fattore di utilizzo netto:
Fattore di utilizzo del tempo di calcolo che viene richiamato solo tramite il tempo di campionamento considerato.
Fattore di utilizzo lordo:
Fattore di utilizzo del tempo di calcolo del tempo di campionamento considerato, inclusi i tempi di campionamento con priorità più alta (interruzioni).

r9982[0...4] Fattore utilizzo memoria, memoria dati / Fatt.util.mem.dati

CU_S110-CAN, CU_S110-DP, CU_S110-PN

Modificabile: -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: -	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
- [%]	- [%]	- [%]

Descrizione: Visualizzazione del fattore di utilizzo della memoria dati calcolato sulla base della topologia di riferimento presente.

Indice:
[0] = Fast Memory 1
[1] = Fast Memory 2
[2] = Fast Memory 3
[3] = Fast Memory 4
[4] = Riservato

Dipendenza: Vedi anche: F01068

r9983[0...4] Fattore utilizzo memoria, memoria dati misurata (carico reale) / F.ut. mem.dati mis

CU_S110-CAN, CU_S110-DP, CU_S110-PN

Modificabile: -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 4
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: -	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
- [%]	- [%]	- [%]

Descrizione: Visualizzazione del fattore di utilizzo della memoria dati misurato sulla base della topologia di riferimento presente.

Indice:
[0] = Fast Memory 1
[1] = Fast Memory 2
[2] = Fast Memory 3
[3] = Fast Memory 4
[4] = Heap

Dipendenza: Vedi anche: F01068

r9984[0...4] Fattore utilizzo memoria, memoria dati OA / Fatt_ut mem OA

CU_S110-CAN, CU_S110-DP, CU_S110-PN

Modificabile: -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: -	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
- [%]	- [%]	- [%]

Descrizione: Visualizzazione del carico della memoria dati tramite applicazioni OA.

Indice:
[0] = Fast Memory 1
[1] = Fast Memory 2
[2] = Fast Memory 3
[3] = Fast Memory 4
[4] = Riservato

Dipendenza: Vedi anche: F01068

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

r9986[0...7] DRIVE-CLiQ fattore di utilizzo del sistema / DQ Fatt.util.sist.

CU_S110-CAN, CU_S110-DP, CU_S110-PN

Modificabile: -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: -	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
- [%]	- [%]	- [%]

Descrizione: Visualizzazione del fattore di utilizzo del sistema calcolati DRIVE-CLiQ sulla base della topologia di riferimento presente.

I valori sono disponibili solo nello stato RUNUP READY (800) (vedere p3988).

Indice 0 ... 7 corrisponde alla presa DRIVE-CLiQ X100 ... X107.

r9987[0...7] DRIVE-CLiQ, carico larghezza di banda / DQ Car.largh.banda

CU_S110-CAN, CU_S110-DP, CU_S110-PN

Modificabile: -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: -	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
- [%]	- [%]	- [%]

Descrizione: Visualizzazione del carico della larghezza di banda DRIVE-CLiQ calcolata sulla base della topologia di riferimento presente.

I valori sono disponibili solo nello stato RUNUP READY (800) (vedere p3988).

Indice 0 ... 7 corrisponde alla presa DRIVE-CLiQ X100 ... X107.

r9988[0...7] DRIVE-CLiQ, utilizzo DPRAM / DQ utilizzo DPRAM

CU_S110-CAN, CU_S110-DP, CU_S110-PN

Modificabile: -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: -	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
- [%]	- [%]	- [%]

Descrizione: Visualizzazione del fattore di utilizzo calcolato DRIVE-CLiQ DPRAM sulla base della topologia di riferimento presente.

I valori sono disponibili solo nello stato RUNUP READY (800) (vedere p3988).

Indice 0 ... 7 corrisponde alla presa DRIVE-CLiQ X100 ... X107.

p9990 DO Selezione per calcolo valore attuale consumo di memoria / Sel.calc.att c mem

CU_S110-CAN, CU_S110-DP, CU_S110-PN

Modificabile: T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 4
Tipo di dati: Unsigned16	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: -	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
0	65535	0

Descrizione: Il parametro ha significati diversi per la lettura e per la scrittura.

Lettura:

- Restituisce il numero di settori di memoria sorvegliati.

Scrittura:

- Consumo di memoria di un oggetto di azionamento: immettere il numero dell'oggetto di azionamento
- Consumo di memoria dell'intero sistema: immettere il valore 65535

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

r9991[0...4] Consumo di memoria, valori attuali per ciascun DO / Cons.mem att/DO

CU_S110-CAN, CU_S110-DP, CU_S110-PN

Modificabile: -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 4
Tipo di dati: Unsigned32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: -	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
-	-	-

Indice:
[0] = Fast Memory 1
[1] = Fast Memory 2
[2] = Fast Memory 3
[3] = Fast Memory 4
[4] = Heap

r9992[0...4] Consumo di memoria, valori di riferimento per ciascun DO / Cons.mem rif/DO

CU_S110-CAN, CU_S110-DP, CU_S110-PN

Modificabile: -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 4
Tipo di dati: Unsigned32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: -	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
-	-	-

Indice:
[0] = Fast Memory 1
[1] = Fast Memory 2
[2] = Fast Memory 3
[3] = Fast Memory 4
[4] = Heap

r9993[0...4] Consumo memoria OA / Cons.memoria OA

CU_S110-CAN, CU_S110-DP, CU_S110-PN

Modificabile: -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 4
Tipo di dati: Unsigned32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: -	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
-	-	-

Indice:
[0] = Fast Memory 1
[1] = Fast Memory 2
[2] = Fast Memory 3
[3] = Fast Memory 4
[4] = Heap

p10001 SI Tempo attesa per stop di prova su DO / Attesa t SI DO

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: C2(95)	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: Safety Integrated	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
4.00 [ms]	2000.00 [ms]	500.00 [ms]

Descrizione:
Impostazione del tempo di attesa per il test dell'uscita digitale.
Entro questo tempo, durante una dinamizzazione forzata dell'uscita digitale il segnale deve essere rilevato dal relativo ingresso di ritorno (p10047).

Dipendenza:
Vedi anche: p10003, p10007, p10017, p10046

Nota:
Il tempo di attesa deve essere impostato ad un valore maggiore del tempo di antirimbalzo (p10017).
Indipendentemente da p10001, il processo di dinamizzazione forzata attende almeno due clock di sorveglianza Safety tra una fase di test e l'altra.
Lo stop di prova viene eseguito solo quando viene utilizzata l'uscita sicura (p10042).

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

p10002 SI, discordanza tempo di sorveglianza / SI disc.tem.sorv.t

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: C2(95)	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: Safety Integrated	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
1.00 [ms]	2000.00 [ms]	500.00 [ms]

Descrizione: Impostazione del tempo di sorveglianza per la discordanza tra gli ingressi digitali.

Gli stati del segnale sui due ingressi digitali abbinati (F-DI) entro questo tempo di sorveglianza devono assumere lo stesso stato.

Dipendenza: Vedi anche: p10102

Nota: F-DI: Failsafe Digital Input (ingresso digitale a prova d'errore)

p10003 SI timer dinamizzazione forzata / Timer din forz. SI

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: C2(95)	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: Safety Integrated	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
0.00 [h]	8760.00 [h]	8.00 [h]

Descrizione: Impostazione del tempo per l'esecuzione della dinamizzazione forzata (stop di prova).

Entro il tempo parametrizzato deve essere eseguita almeno una volta una dinamizzazione forzata degli ingressi e delle uscite digitali. La dinamizzazione forzata viene avviata mediante il segnale BI: p10007 = 0/1.

Dipendenza: Vedi anche: p10002, p10007, p10046

p10006 SI Tacitazione evento interno F-DI (processore 1) / SI Tac.ev. int. P1

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: C2(95)	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: Integer16	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 2848
Gruppo Par.: Safety Integrated	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
0	255	0

Descrizione: Selezione di un ingresso digitale sicuro per il segnale "Tacitazione evento interno" (anomalia interna).

Il fronte di discesa su questo ingresso reimposta nell'azionamento lo stato "evento interno".

Valore:
0: Statico attivo
1: F-DI 0
2: F-DI 1
3: F-DI 2
255: Statico non attivo

Dipendenza: Vedi anche: p10106

Vedi anche: A01666, A30666

Nota: F-DI: Failsafe Digital Input (ingresso digitale a prova d'errore)

Valore = 0:

Nessun morsetto assegnato, ingresso tacitazione statico zero.

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

p10007 BI: SI Dinamizzazione forzata, sorgente segnale F-DO / SI dinam F-DO s_s

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: C2(95)	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: Unsigned32 / Binary	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 2848
Gruppo Par.: Safety Integrated	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
-	-	0

Descrizione: Selezione di un morsetto d'ingresso per l'avvio dello stop di prova.

Lo stop di prova viene avviato con un segnale 0/1 del morsetto d'ingresso e può avvenire solo se l'azionamento non si trova in modalità di messa in servizio.

Dipendenza: Vedi anche: p10001, p10002, p10003, p10040, p10046

p10017 SI Ingressi digitali tempo di antirimbalzo (processore 1) / SI DIt_antirimb.P1

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: C2(95)	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: Safety Integrated	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
0.00 [ms]	100.00 [ms]	0.00 [ms]

Descrizione: Impostazione del tempo di antirimbalzo per gli ingressi digitali.

Il tempo di antirimbalzo viene applicato con arrotondamento a millisecondi interi.

Il tempo di antirimbalzo agisce sui seguenti ingressi digitali:

- Ingressi digitali fail-safe (F-DI).
- Ingressi digitali a un canale (DI).
- Ingresso digitale a un canale 22 (DI 22, ingresso di ritorno per dinamizzazione forzata).

Dipendenza: Vedi anche: p10117

Nota: Esempio:

Tempo antirimbalzo = 1 ms: gli impulsi di disturbo da 1 ms vengono filtrati; solo gli impulsi con durata superiore a 2 ms vengono elaborati.

Tempo antirimbalzo = 3 ms: gli impulsi di disturbo da 3 ms vengono filtrati; solo gli impulsi con durata superiore a 4 ms vengono elaborati.

Il risultato dell'antirimbalzo si può leggere in r10051.

p10022 SI Morsetto di ingresso STO (processore 1) / SI STO F-DI P1

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: C2(95)	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: Integer16	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: Safety Integrated	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
0	255	0

Descrizione: Impostazione dell'ingresso digitale fail-safe (F-DI) per la funzione "STO".

Valore:
0: Statico attivo
1: F-DI 0
2: F-DI 1
3: F-DI 2
255: Statico non attivo

Dipendenza: Vedi anche: p10122

Nota: Valore = 0:

Nessun morsetto assegnato, funzione di sicurezza sempre attiva.

Valore = 255:

Nessun morsetto assegnato, funzione di sicurezza sempre non attiva.

F-DI: Failsafe Digital Input (ingresso digitale a prova d'errore)

STO: Safe Torque Off (coppia disinserita in sicurezza)

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

p10023 SI Morsetto di ingresso SS1 (processore 1) / SI SS1 F-DI P1

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: C2(95)	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: Integer16	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: Safety Integrated	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
0	255	0

Descrizione: Impostazione dell'ingresso digitale fail-safe (F-DI) per la funzione "SS1".

Valore:
0: Statico attivo
1: F-DI 0
2: F-DI 1
3: F-DI 2
255: Statico non attivo

Dipendenza: Vedi anche: p10123

Nota: Valore = 0:
Nessun morsetto assegnato, funzione di sicurezza sempre attiva.
Valore = 255:
Nessun morsetto assegnato, funzione di sicurezza sempre non attiva.
F-DI: Failsafe Digital Input (ingresso digitale a prova d'errore)
SS1: Safe Stop 1 (arresto sicuro 1)

p10024 SI Morsetto di ingresso SS2 (processore 1) / SI SS2 F-DI P1

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: C2(95)	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: Integer16	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: Safety Integrated	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
0	255	0

Descrizione: Impostazione dell'ingresso digitale fail-safe (F-DI) per la funzione "SS2".

Valore:
0: Statico attivo
1: F-DI 0
2: F-DI 1
3: F-DI 2
255: Statico non attivo

Nota: Valore = 0:
Nessun morsetto assegnato, funzione di sicurezza sempre attiva.
Valore = 255:
Nessun morsetto assegnato, funzione di sicurezza sempre non attiva.
F-DI: Failsafe Digital Input (ingresso digitale a prova d'errore)
SS2: Safe Stop 2 (arresto sicuro 2)

p10025 SI Morsetto di ingresso SOS (processore 1) / SI SOS F-DI P1

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: C2(95)	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: Integer16	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: Safety Integrated	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
0	255	0

Descrizione: Impostazione dell'ingresso digitale fail-safe (F-DI) per la funzione "SOS".

Valore:
0: Statico attivo
1: F-DI 0
2: F-DI 1
3: F-DI 2
255: Statico non attivo

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

Nota: Valore = 0:
Nessun morsetto assegnato, funzione di sicurezza sempre attiva.
Valore = 255:
Nessun morsetto assegnato, funzione di sicurezza sempre non attiva.
F-DI: Failsafe Digital Input (ingresso digitale a prova d'errore)
SOS: Safe Operating Stop (arresto operativo sicuro)

p10026 SI Morsetto di ingresso SLS (processore 1) / SI SLS F-DI P1

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: C2(95)	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: Integer16	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: Safety Integrated	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
0	255	0

Descrizione: Impostazione dell'ingresso digitale fail-safe (F-DI) per la funzione "SLS".

Valore:
0: Statico attivo
1: F-DI 0
2: F-DI 1
3: F-DI 2
255: Statico non attivo

Dipendenza: Vedi anche: p10126

Nota: Valore = 0:
Nessun morsetto assegnato, funzione di sicurezza sempre attiva.
Valore = 255:
Nessun morsetto assegnato, funzione di sicurezza sempre non attiva.
F-DI: Failsafe Digital Input (ingresso digitale a prova d'errore)
SLS: Safely Limited Speed (velocità limitata sicura)

p10027 SI Limite SLS Bit 0 morsetto d'ingresso (processore 1) / SI SLS-lim 0 DI P1

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: C2(95)	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: Integer16	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: Safety Integrated	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
0	255	0

Descrizione: Impostazione dell'ingresso digitale fail-safe (F-DI) per il valore limite bit 0 della funzione "SLS".

Valore:
0: Statico attivo
1: F-DI 0
2: F-DI 1
3: F-DI 2
255: Statico non attivo

Nota: Valore = 0:
Nessun morsetto assegnato, bit di selezione resta sempre su "0".
Valore = 255:
Nessun morsetto assegnato, bit di selezione resta sempre su "1".
F-DI: Failsafe Digital Input (ingresso digitale a prova d'errore)
SLS: Safely Limited Speed (velocità limitata sicura)

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

p10028 SI Limite SLS Bit 1 morsetto d'ingresso (processore 1) / SI SLS-lim 1 DI P1

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: C2(95)	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: Integer16	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: Safety Integrated	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
0	255	0

Descrizione: Impostazione dell'ingresso digitale fail-safe (F-DI) per il valore limite bit 1 della funzione "SLS".

Valore:
0: Statico attivo
1: F-DI 0
2: F-DI 1
3: F-DI 2
255: Statico non attivo

Nota: Valore = 0:
Nessun morsetto assegnato, bit di selezione resta sempre su "0".
Valore = 255:
Nessun morsetto assegnato, bit di selezione resta sempre su "1".
F-DI: Failsafe Digital Input (ingresso digitale a prova d'errore)
SLS: Safely Limited Speed (velocità limitata sicura)

p10030 SI SDI positivo, morsetto di ingresso (processore 1) / SI SDI pos F-DI P1

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: C2(95)	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: Integer16	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: Safety Integrated	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
0	255	0

Descrizione: Impostazione dell'ingresso digitale fail-safe (F-DI) per la funzione "SDI positivo".

Valore:
0: Statico attivo
1: F-DI 0
2: F-DI 1
3: F-DI 2
255: Statico non attivo

Nota: Valore = 0:
Nessun morsetto assegnato, funzione di sicurezza sempre attiva.
Valore = 255:
Nessun morsetto assegnato, funzione di sicurezza sempre non attiva.
F-DI: Failsafe Digital Input (ingresso digitale a prova d'errore)
SDI: Safe Direction (direzione di movimento sicura)

p10031 SI SDI negativo, morsetto di ingresso (processore 1) / SI SDI neg F-DI P1

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: C2(95)	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: Integer16	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: Safety Integrated	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
0	255	0

Descrizione: Impostazione dell'ingresso digitale fail-safe (F-DI) per la funzione "SDI negativo".

Valore:
0: Statico attivo
1: F-DI 0
2: F-DI 1
3: F-DI 2
255: Statico non attivo

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

Nota: Valore = 0:
Nessun morsetto assegnato, funzione di sicurezza sempre attiva.
Valore = 255:
Nessun morsetto assegnato, funzione di sicurezza sempre non attiva.
F-DI: Failsafe Digital Input (ingresso digitale a prova d'errore)
SDI: Safe Direction (direzione di movimento sicura)

p10039 SI Safe State, selezione segnale / SI Safe State sel.

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: C2(95)	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: Unsigned32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 2856
Gruppo Par.: Safety Integrated	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
-	-	0000 0001 bin

Descrizione: Impostazione dei segnali per il segnale specifico del gruppo di azionamento "Safe State".
Bit 0 = Power_removed
Bit 1 = SS1_active
Bit 2 = SS2_active
Bit 3 = SOS_active
Bit 4 = SLS_active
Bit 5 = SDI_pos_active
Bit 6 = SDI_neg_active

Campo di bit:

Bit	Nome del segnale	Segnale 1	Segnale 0	FP
00	Power_removed	Selezionato	Non selezionato	-
01	SS1_active	Selezionato	Non selezionato	-
02	SS2_active	Selezionato	Non selezionato	-
03	SOS_active	Selezionato	Non selezionato	-
04	SLS_active	Selezionato	Non selezionato	-
05	SDI_pos_active	Selezionato	Non selezionato	-
06	SDI_neg_active	Selezionato	Non selezionato	-

Nota: Bit = segnale 0 --> Non selezionato
Bit = segnale 1 --> Selezionato
I segnali selezionati (high-active) vengono collegati con OR. Dal risultato del collegamento deriva lo stato "Safe State".

p10040 SI F-DI modo di ingresso / SI F-DI mod. ingr.

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: C2(95)	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: Unsigned32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: Safety Integrated	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
-	-	0000 bin

Descrizione: Impostazione del modo di ingresso per gli ingressi digitali sicuri (F-DI).

Campo di bit:

Bit	Nome del segnale	Segnale 1	Segnale 0	FP
00	F-DI 1 (X130.2)	Cont. norm. aperto	Cont. norm. chiuso	2850
01	F-DI 2 (X130.5)	Cont. norm. aperto	Cont. norm. chiuso	2850
02	F-DI 3 (X131.2)	Cont. norm. aperto	Cont. norm. chiuso	2850

Nota: Agli ingressi digitali sicuri non elencati è possibile collegare solo un contatto normalmente chiuso.

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

p10042[0...5] SI sorgenti dei segnali F-DO 0 / SI S_s F-DO 0

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: C2(95)	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: Integer16	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 2857
Gruppo Par.: Safety Integrated	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
0	13	0

Descrizione: Impostazione delle sorgenti di segnale per F-DO 0 (X131.5).
Le 6 sorgenti di segnale in p10042[0...5] vengono combinate in AND e il risultato viene emesso su F-DO 0.

Valore:
0: Nessuna funzione
1: STO attivo
2: SS1 attivo
3: SS2 attivo
4: SOS attivo
5: SLS attivo
6: SSM risposta di conferma attiva
7: Safestate
8: SOS selezionato
9: Evento interno
10: Livello SLS attivo bit 0
11: Livello SLS attivo bit 1
12: SDI positivo attivo
13: SDI negativo attivo

Indice:
[0] = Combinazione logica AND ingresso 1
[1] = Combinazione logica AND ingresso 2
[2] = Combinazione logica AND ingresso 3
[3] = Combinazione logica AND ingresso 4
[4] = Combinazione logica AND ingresso 5
[5] = Combinazione logica AND ingresso 6

Nota: F-DO: Failsafe Digital Output (uscita digitale a prova d'errore)

p10046 SI F-DO, attivazione ingresso della risposta di conferma / SI F-DO att.r_conf

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: C2(95)	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: Unsigned32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: Safety Integrated	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
-	-	0000 bin

Descrizione: Attivazione dell'ingresso della risposta di conferma per l'uscita digitale sicura (F-DO).
Il modo di test per la rispettiva uscita sicura viene impostato in p10047.

Campo di bit:

Bit	Nome del segnale	Segnale 1	Segnale 0	FP
00	Test F-DO 0	Test attivo	Nessun test	-

Dipendenza: Vedi anche: p10001, p10003, p10007, p10047

Nota: Lo stop di prova viene eseguito solo quando viene utilizzata l'uscita sicura della Control Unit (p10042).

p10047 SI F-DO, modalità stop di prova / SI F-DO mod. st_pr

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: C2(95)	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: Integer16	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: Safety Integrated	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
0001 bin	0011 bin	0010 bin

Descrizione: Attivazione della modalità stop di prova per l'uscita digitale sicura (F-DO).

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

Valore:
1: Modalità test 1 valutaz. segnale diagn. interno (carico passivo)
2: Modalità test 2 ricaricamento F-DO in DI (circuito relè)
3: Modalità test 3 ricaricam. F-DO in DI (attuatore con risposta)

Dipendenza: Vedi anche: p10001, p10003, p10007, p10046

Nota: Lo stop di prova viene eseguito solo quando viene utilizzata l'uscita sicura (p10042).

r10049 SI Stato sorveglianza F-DI (processore 1) / SI F-DI stato P1

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: Unsigned32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: Safety Integrated	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
-	-	-

Descrizione: Visualizzazione dello stato di sorveglianza degli ingressi digitali fail-safe (F-DI).
Viene anche indicato quali F-DI sono utilizzati dalle funzioni Safety Integrated.
Se l'unità utilizzata ha meno di 3 F-DI, gli F-DI non presenti sono contrassegnati come "Disponibili".

Campo di bit:

Bit	Nome del segnale	Segnale 1	Segnale 0	FP
00	F-DI 0	Sorvegliato Safety	Disponibile	-
01	F-DI 1	Sorvegliato Safety	Disponibile	-
02	F-DI 2	Sorvegliato Safety	Disponibile	-

Dipendenza:
p10006 / p10106
p10022 / p10122
p10023 / p10123
p10024 / p10124
p10025 / p10125
p10026 / p10126
p10027 / p10127
p10028 / p10128
p10030 / p10130
p10031 / p10131
p10036 / p10136
p10050 / p10150
Vedi anche: r10149

r10051.0...2 CO/BO: SI Stato ingressi digitali (processore 1) / SI DI stato P1

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: Unsigned32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: Safety Integrated	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
-	-	-

Descrizione: Visualizzazione dello stato monocanale senza rimbalzi degli ingressi digitali DI 16, DI 18 e DI 20.

Campo di bit:

Bit	Nome del segnale	Segnale 1	Segnale 0	FP
00	F-DI 0 CU	High	Low	-
01	F-DI 1 CU	High	Low	-
02	F-DI 2 CU	High	Low	-

Dipendenza: Vedi anche: p9501, p9601, p10017, p10040, r10151

Nota: Se si associa ad un ingresso una funzione di sicurezza (ad es. tramite p10022), vale quanto segue:
- "0" logico: la funzione di sicurezza viene selezionata
- "1" logico: la funzione di sicurezza viene deselezionata

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

Il rapporto tra il livello logico e il livello di tensione esterno sull'ingresso dipende dalla parametrizzazione (vedere p10040) dell'ingresso come contatto normalmente chiuso o contatto normalmente aperto ed è indirizzato all'uso di una funzione di sicurezza:

i contatti normalmente chiusi hanno a 24 V il livello logico "1" sull'ingresso, e a 0 V il livello logico "0".

Pertanto una parametrizzazione NC/NC a 0 V provoca sui due ingressi dell'F-DI la selezione della funzione di sicurezza, mentre a 24 V ne causa la deselezione.

i contatti normalmente aperti hanno a 24 V il livello logico "0" sull'ingresso, e a 0 V il livello logico "1".

Pertanto con una parametrizzazione NC/NA i livelli 0 V/24 V provocano la selezione della funzione di sicurezza, mentre i livelli 24 V/0 V ne causano la deselezione.

F-DI: Failsafe Digital Input (ingresso digitale a prova d'errore)

Lo stato del parametro r10151 è ritardato di un clock di sorveglianza rispetto a r10051.

Il parametro viene aggiornato solo nei seguenti casi:

- Se sono abilitate le Safety Extended Functions con comando da F-DI.
- Se è abilitata la trasmissione degli ingressi F-DIs via PROFIsafe (vedere p9501).

In questo caso vengono visualizzati e aggiornati solo gli F-Di trasmessi per PROFIsafe (vedere p10050/p10150). Tutti gli altri F-DI trasmessi sono zero statici.

r10052.0 CO/BO: SI Stato uscite digitali (processore 1) / SI DO stato P1

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: Unsigned32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: Safety Integrated	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
-	-	-

Descrizione: Visualizzazione dello stato dell'uscita digitale DO 16+ (X131.5) del processore 1.

Campo di bit:

Bit	Nome del segnale	Segnale 1	Segnale 0	FP
00	DO 0	High	Low	2853

Nota: F-DO: Failsafe Digital Output (uscita digitale a prova d'errore)

p10101 SI Tempo attesa per stop di prova su DO / Attesa t SI DO

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: C2(95)	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: Safety Integrated	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
4.00 [ms]	2000.00 [ms]	500.00 [ms]

Descrizione: Impostazione del tempo di attesa per il test dell'uscita digitale.

Entro questo tempo, durante una dinamizzazione forzata dell'uscita digitale il segnale deve essere rilevato dal relativo ingresso di ritorno (p10047).

Dipendenza: Vedi anche: p10003, p10007, p10046

Nota: Il tempo di attesa deve essere impostato ad un valore maggiore del tempo di antirimbalzo (p10017).

Indipendentemente da p10001, il processo di dinamizzazione forzata attende almeno due clock di sorveglianza Safety tra una fase di test e l'altra.

Lo stop di prova viene eseguito solo quando viene utilizzata l'uscita sicura (p10142).

p10102 SI, discrepanza tempo di sorveglianza (processore 2) / SI discr. t_sorvP2

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: C2(95)	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 2850, 2851
Gruppo Par.: Safety Integrated	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
1.00 [ms]	2000.00 [ms]	500.00 [ms]

Descrizione: Impostazione del tempo di sorveglianza per la discordanza tra gli ingressi digitali.

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

Gli stati del segnale sui due ingressi digitali abbinati (F-DI) entro questo tempo di sorveglianza devono assumere lo stesso stato.

Dipendenza: Vedi anche: p10002

Nota: F-DI: Failsafe Digital Input (ingresso digitale a prova d'errore)

p10106 SI Tacitazione evento interno F-DI (processore 2) / SI Tac.ev. int. P2

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: C2(95)	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: Integer16	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: Safety Integrated	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
0	255	0

Descrizione: Selezione di un ingresso digitale sicuro per il segnale "Tacitazione evento interno" (anomalia interna).

Il fronte di discesa su questo ingresso reimposta nell'azionamento lo stato "evento interno".

Valore:
0: Statico attivo
1: F-DI 0
2: F-DI 1
3: F-DI 2
255: Statico non attivo

Dipendenza: Vedi anche: p10006

Nota: Valore = 0:

Nessun morsetto assegnato, ingresso tacitazione statico zero.

p10117 SI Ingressi digitali tempo di antirimbalzo (processore 2) / SI DI t_antir. P2

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: C2(95)	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: Safety Integrated	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
0.00 [ms]	100.00 [ms]	0.00 [ms]

Descrizione: Impostazione del tempo di antirimbalzo per gli ingressi digitali.

Il tempo di antirimbalzo agisce sui seguenti ingressi digitali:

- Ingressi digitali fail-safe (F-DI).
- Ingresso digitale a un canale 22 (DI 22, ingresso di ritorno per dinamizzazione forzata).

Il tempo di antirimbalzo viene applicato con arrotondamento a millisecondi interi.

Dipendenza: Vedi anche: p10017

Nota: Esempio:

Tempo antirimbalzo = 1 ms: gli impulsi di disturbo da 1 ms vengono filtrati; solo gli impulsi con durata superiore a 2 ms vengono elaborati.

Tempo antirimbalzo = 3 ms: gli impulsi di disturbo da 3 ms vengono filtrati; solo gli impulsi con durata superiore a 4 ms vengono elaborati.

Il risultato dell'antirimbalzo si può leggere in r10151.

p10122 SI Morsetto di ingresso STO (processore 2) / SI STO F-DI P2

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: C2(95)	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: Integer16	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: Safety Integrated	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
0	255	0

Descrizione: Impostazione dell'ingresso digitale fail-safe (F-DI) per la funzione "STO".

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

Valore:
0: Statico attivo
1: F-DI 0
2: F-DI 1
3: F-DI 2
255: Statico non attivo

Dipendenza: Vedi anche: p10022

Nota: Valore = 0:
Nessun morsetto assegnato, funzione di sicurezza sempre attiva.
Valore = 255:
Nessun morsetto assegnato, funzione di sicurezza sempre non attiva.
F-DI: Failsafe Digital Input (ingresso digitale a prova d'errore)
STO: Safe Torque Off (coppia disinserita in sicurezza)

p10123 SI Morsetto di ingresso SS1 (processore 2) / SI SS1 F-DI P2

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: C2(95)	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: Integer16	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: Safety Integrated	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
0	255	0

Descrizione: Impostazione dell'ingresso digitale fail-safe (F-DI) per la funzione "SS1".

Valore:
0: Statico attivo
1: F-DI 0
2: F-DI 1
3: F-DI 2
255: Statico non attivo

Dipendenza: Vedi anche: p10023

Nota: Valore = 0:
Nessun morsetto assegnato, funzione di sicurezza sempre attiva.
Valore = 255:
Nessun morsetto assegnato, funzione di sicurezza sempre non attiva.
F-DI: Failsafe Digital Input (ingresso digitale a prova d'errore)
SS1: Safe Stop 1 (arresto sicuro 1)

p10124 SI Morsetto di ingresso SS2 (processore 2) / SI SS2 F-DI P2

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: C2(95)	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: Integer16	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: Safety Integrated	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
0	255	0

Descrizione: Impostazione dell'ingresso digitale fail-safe (F-DI) per la funzione "SS2".

Valore:
0: Statico attivo
1: F-DI 0
2: F-DI 1
3: F-DI 2
255: Statico non attivo

Nota: Valore = 0:
Nessun morsetto assegnato, funzione di sicurezza sempre attiva.
Valore = 255:
Nessun morsetto assegnato, funzione di sicurezza sempre non attiva.
F-DI: Failsafe Digital Input (ingresso digitale a prova d'errore)
SS2: Safe Stop 2 (arresto sicuro 2)

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

p10125 SI Morsetto di ingresso SOS (processore 2) / SI SOS F-DI P2

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: C2(95)	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: Integer16	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: Safety Integrated	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
0	255	0

Descrizione: Impostazione dell'ingresso digitale fail-safe (F-DI) per la funzione "SOS".

Valore:
0: Statico attivo
1: F-DI 0
2: F-DI 1
3: F-DI 2
255: Statico non attivo

Nota: Valore = 0:
Nessun morsetto assegnato, funzione di sicurezza sempre attiva.
Valore = 255:
Nessun morsetto assegnato, funzione di sicurezza sempre non attiva.
F-DI: Failsafe Digital Input (ingresso digitale a prova d'errore)
SOS: Safe Operating Stop (arresto operativo sicuro)

p10126 SI Morsetto di ingresso SLS (processore 2) / SI SLS F-DI P2

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: C2(95)	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: Integer16	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: Safety Integrated	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
0	255	0

Descrizione: Impostazione dell'ingresso digitale fail-safe (F-DI) per la funzione "SLS".

Valore:
0: Statico attivo
1: F-DI 0
2: F-DI 1
3: F-DI 2
255: Statico non attivo

Dipendenza: Vedi anche: p10026

Nota: Valore = 0:
Nessun morsetto assegnato, funzione di sicurezza sempre attiva.
Valore = 255:
Nessun morsetto assegnato, funzione di sicurezza sempre non attiva.
F-DI: Failsafe Digital Input (ingresso digitale a prova d'errore)
SLS: Safely Limited Speed (velocità limitata sicura)

p10127 SI Limite SLS Bit 0 morsetto d'ingresso (processore 2) / SI SLS-lim 0 DI P2

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: C2(95)	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: Integer16	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: Safety Integrated	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
0	255	0

Descrizione: Impostazione dell'ingresso digitale fail-safe (F-DI) per il valore limite bit 0 della funzione "SLS".

Valore:
0: Statico attivo
1: F-DI 0
2: F-DI 1
3: F-DI 2
255: Statico non attivo

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

Nota: Valore = 0:
Nessun morsetto assegnato, bit di selezione resta sempre su "0".
Valore = 255:
Nessun morsetto assegnato, bit di selezione resta sempre su "1".
F-DI: Failsafe Digital Input (ingresso digitale a prova d'errore)
SLS: Safely Limited Speed (velocità limitata sicura)

p10128 SI Limite SLS Bit 1 morsetto d'ingresso (processore 2) / SI SLS-lim 1 DI P2

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: C2(95)	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: Integer16	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: Safety Integrated	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
0	255	0

Descrizione: Impostazione dell'ingresso digitale fail-safe (F-DI) per il valore limite bit 1 della funzione "SLS".

Valore:
0: Statico attivo
1: F-DI 0
2: F-DI 1
3: F-DI 2
255: Statico non attivo

Nota: Valore = 0:
Nessun morsetto assegnato, bit di selezione resta sempre su "0".
Valore = 255:
Nessun morsetto assegnato, bit di selezione resta sempre su "1".
F-DI: Failsafe Digital Input (ingresso digitale a prova d'errore)
SLS: Safely Limited Speed (velocità limitata sicura)

p10130 SI SDI positivo, morsetto di ingresso (processore 2) / SI SDI pos DI P2

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: C2(95)	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: Integer16	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: Safety Integrated	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
0	255	0

Descrizione: Impostazione dell'ingresso digitale fail-safe (F-DI) per la funzione "SDI positivo".

Valore:
0: Statico attivo
1: F-DI 0
2: F-DI 1
3: F-DI 2
255: Statico non attivo

Nota: Valore = 0:
Nessun morsetto assegnato, funzione di sicurezza sempre attiva.
Valore = 255:
Nessun morsetto assegnato, funzione di sicurezza sempre non attiva.
F-DI: Failsafe Digital Input (ingresso digitale a prova d'errore)
SDI: Safe Direction (direzione di movimento sicura)

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

p10131 SI SDI negativo, morsetto di ingresso (processore 2) / SI SDI neg DI P2

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: C2(95)	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: Integer16	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: Safety Integrated	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
0	255	0

Descrizione: Impostazione dell'ingresso digitale fail-safe (F-DI) per la funzione "SDI negativo".

Valore:
0: Statico attivo
1: F-DI 0
2: F-DI 1
3: F-DI 2
255: Statico non attivo

Nota:
Valore = 0:
Nessun morsetto assegnato, funzione di sicurezza sempre attiva.
Valore = 255:
Nessun morsetto assegnato, funzione di sicurezza sempre non attiva.
F-DI: Failsafe Digital Input (ingresso digitale a prova d'errore)
SDI: Safe Direction (direzione di movimento sicura)

p10139 SI Safe State, selezione segnale (processore 2) / SI Safe State sel.

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: C2(95)	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: Unsigned32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 2856
Gruppo Par.: Safety Integrated	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
-	-	0000 0001 bin

Descrizione: Impostazione dei segnali per il segnale specifico del gruppo di azionamento "Safe State".
Bit 0 = Power_removed
Bit 1 = SS1_active
Bit 2 = SS2_active
Bit 3 = SOS_active
Bit 4 = SLS_active
Bit 5 = SDI_pos_active
Bit 6 = SDI_neg_active

Campo di bit:

Bit	Nome del segnale	Segnale 1	Segnale 0	FP
00	Power_removed	Selezionato	Non selezionato	-
01	SS1_active	Selezionato	Non selezionato	-
02	SS2_active	Selezionato	Non selezionato	-
03	SOS_active	Selezionato	Non selezionato	-
04	SLS_active	Selezionato	Non selezionato	-
05	SDI_pos_active	Selezionato	Non selezionato	-
06	SDI_neg_active	Selezionato	Non selezionato	-

Nota:
Bit = segnale 0 --> Non selezionato
Bit = segnale 1 --> Selezionato
I segnali selezionati (high-active) vengono collegati con OR. Dal risultato del collegamento deriva lo stato "Safe State".

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

p10140 SI Modo di ingresso F-DI (processore 2) / SI F-DI modo P2

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: C2(95)	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: Unsigned32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: Safety Integrated	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
-	-	0000 bin

Descrizione: Impostazione del modo di ingresso per gli ingressi digitali sicuri (F-DI).

Campo di bit:

Bit	Nome del segnale	Segnale 1	Segnale 0	FP
00	F-DI 1 (X130.2)	Cont. norm. aperto	Cont. norm. chiuso	2850
01	F-DI 2 (X130.5)	Cont. norm. aperto	Cont. norm. chiuso	2850
02	F-DI 3 (X131.2)	Cont. norm. aperto	Cont. norm. chiuso	2850

Nota: Agli ingressi digitali sicuri non elencati è possibile collegare solo un contatto normalmente chiuso.

p10142[0...5] SI F-DO 0 Sorgenti del segnale (processore 2) / SI F-DO 0 s_s P2

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: C2(95)	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: Integer16	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 2857
Gruppo Par.: Safety Integrated	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
0	13	0

Descrizione: Impostazione delle sorgenti di segnale per F-DO 0 (X131.6).
Le 6 sorgenti di segnale in p10142[0...5] vengono combinate in AND e il risultato viene emesso su F-DO 0.

Valore:
0: Nessuna funzione
1: STO attivo
2: SS1 attivo
3: SS2 attivo
4: SOS attivo
5: SLS attivo
6: SSM risposta di conferma attiva
7: Safestate
8: SOS selezionato
9: Evento interno
10: Livello SLS attivo bit 0
11: Livello SLS attivo bit 1
12: SDI positivo attivo
13: SDI negativo attivo

Indice:
[0] = Combinazione logica AND ingresso 1
[1] = Combinazione logica AND ingresso 2
[2] = Combinazione logica AND ingresso 3
[3] = Combinazione logica AND ingresso 4
[4] = Combinazione logica AND ingresso 5
[5] = Combinazione logica AND ingresso 6

Nota: F-DO: Failsafe Digital Output (uscita digitale a prova d'errore)

p10146 SI Test sensore conferma / SI Test sens conf.

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: C2(95)	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: Unsigned32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 2848
Gruppo Par.: Safety Integrated	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
-	-	0000 bin

Descrizione: Impostazione del test della linea di conferma durante la dinamizzazione.

Campo di bit:

Bit	Nome del segnale	Segnale 1	Segnale 0	FP
00	Test F-DO 0	Test attivo	Nessun test	-

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

Nota: F-DO: Failsafe Digital Output (uscita digitale a prova d'errore)

p10147 SI F-DO, modalità stop di prova / SI F-DO mod. st_pr

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: C2(95)	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: Integer16	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: Safety Integrated	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
0001 bin	0011 bin	0010 bin

Descrizione: Attivazione della modalità stop di prova per l'uscita digitale sicura (F-DO).

Valore:
1: Modalità test 1 valutaz. segnale diagn. interno (carico passivo)
2: Modalità test 2 ricaricamento F-DO in DI (circuito relè)
3: Modalità test 3 ricaricam. F-DO in DI (attuatore con risposta)

Dipendenza: Vedi anche: p10001, p10003, p10007, p10046

r10149 SI Stato sorveglianza F-DI (processore 2) / SI F-DI stato P2

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: Unsigned32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: Safety Integrated	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
-	-	-

Descrizione: Visualizzazione dello stato di sorveglianza degli ingressi digitali fail-safe (F-DI).
Viene anche indicato quali F-DI sono utilizzati dalle funzioni Safety Integrated.
Se l'unità utilizzata ha meno di 3 F-DI, gli F-DI non presenti sono contrassegnati come "Disponibili".

Campo di bit:

Bit	Nome del segnale	Segnale 1	Segnale 0	FP
00	F-DI 0	Sorvegliato Safety	Disponibile	-
01	F-DI 1	Sorvegliato Safety	Disponibile	-
02	F-DI 2	Sorvegliato Safety	Disponibile	-

Dipendenza:
p10006 / p10106
p10022 / p10122
p10023 / p10123
p10024 / p10124
p10025 / p10125
p10026 / p10126
p10027 / p10127
p10028 / p10128
p10030 / p10130
p10031 / p10131
p10036 / p10136
p10050 / p10150
Vedi anche: r10049

r10151.0...2 CO/BO: SI Stato ingressi digitali (processore 2) / SI DI stato P2

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: Unsigned32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: Safety Integrated	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
-	-	-

Descrizione: Visualizzazione dello stato monocanale senza rimbalzi degli ingressi digitali DI 17, DI 19 e DI 21.

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

Campo di bit:

Bit	Nome del segnale	Segnale 1	Segnale 0	FP
00	F-DI 0 secondo canale	High	Low	-
01	F-DI 1 secondo canale	High	Low	-
02	F-DI 2 secondo canale	High	Low	-

Dipendenza: Vedi anche: p9501, p9601, p10117, p10140

Nota: F-DI: Failsafe Digital Input (ingresso digitale a prova d'errore)

Se si associa ad un ingresso una funzione di sicurezza (ad es. tramite p10122), vale quanto segue:

- "0" logico: la funzione di sicurezza viene selezionata
- "1" logico: la funzione di sicurezza viene deselezionata

Il rapporto tra il livello logico e il livello di tensione esterno sull'ingresso dipende dalla parametrizzazione (vedere p10140) dell'ingresso come contatto normalmente chiuso o contatto normalmente aperto ed è indirizzato all'uso di una funzione di sicurezza:

i contatti normalmente chiusi hanno a 24 V il livello logico "1" sull'ingresso, e a 0 V il livello logico "0".

Pertanto una parametrizzazione NC/NC a 0 V provoca sui due ingressi dell'F-DI la selezione della funzione di sicurezza, mentre a 24 V ne causa la deselezione.

i contatti normalmente aperti hanno a 24 V il livello logico "0" sull'ingresso, e a 0 V il livello logico "1".

Pertanto con una parametrizzazione NC/NA i livelli 0 V/24 V provocano la selezione della funzione di sicurezza, mentre i livelli 24 V/0 V ne causano la deselezione.

Lo stato del parametro r10151 è ritardato di un clock di sorveglianza rispetto a r10051.

Il parametro viene aggiornato solo nei seguenti casi:

- Se sono abilitate le Safety Extended Functions con comando da F-DI.
- Se è abilitata la trasmissione degli ingressi F-DIs via PROFIsafe (vedere p9501).

In questo caso vengono visualizzati e aggiornati solo gli F-Di trasmessi per PROFIsafe (vedere p10050/p10150). Tutti gli altri F-DI trasmessi sono zero statici.

r10152.0 CO/BO: SI Stato uscite digitali (processore 2) / SI DO stato P2

SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Modificabile: -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: Unsigned32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: Safety Integrated	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
-	-	-

Descrizione: Visualizzazione dello stato dell'uscita digitale DO 16- (X131.6) del processore 2.

Campo di bit:

Bit	Nome del segnale	Segnale 1	Segnale 0	FP
00	DO 0	High	Low	2853

Nota: F-DO: Failsafe Digital Output (uscita digitale a prova d'errore)

p20000[0...9] Proprietà gruppo di esecuzione / Proprietà gr.esec.

CU_S110-CAN, CU_S110-DP, CU_S110-PN, SERVO_S110-CAN (FBLOCKS), SERVO_S110-DP (FBLOCKS), SERVO_S110-PN (FBLOCKS)

Modificabile: T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 1
Tipo di dati: Integer16	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: -	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
0	9003	0

Descrizione: Assegna le proprietà ai gruppi di esecuzione da 0 a 9.

Questa proprietà è formata dal tempo di campionamento e per p20000[x] = 9003 dall'istante di richiamo compreso nel tempo di campionamento.

L'indice x di p20000 corrisponde al numero del gruppo di esecuzione.

p20000[0] Serve a impostare la proprietà del gruppo di esecuzione 0.

...

p20000[9] Serve a impostare la proprietà del gruppo di esecuzione 9.

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

p20000[x] = 0 Il gruppo di esecuzione non viene calcolato.
p20000[x] = 1 Gruppo di esecuzione libero T_camp. = 1 * r20002
p20000[x] = 2 Gruppo di esecuzione libero T_camp. = 2 * r20002
p20000[x] = 3 Gruppo di esecuzione libero T_camp. = 3 * r20002
p20000[x] = 4 Gruppo di esecuzione libero T_camp. = 4 * r20002
...
p20000[x] = 255 Gruppo di esecuzione libero T_camp. = 255 * r20002
p20000[x] = 256 Gruppo di esecuzione libero T_camp. = 256 * r20002
p20000[x] = 1001 Gruppo di esecuzione libero T_camp. = 1 * r20003
p20000[x] = 1002 Gruppo di esecuzione libero T_camp. = 2 * r20003
p20000[x] = 1003 Gruppo di esecuzione libero T_camp. = 3 * r20003
p20000[x] = 1004 Gruppo di esecuzione libero T_camp. = 4 * r20003
p20000[x] = 1005 Gruppo di esecuzione libero T_camp. = 5 * r20003
p20000[x] = 1006 Gruppo di esecuzione libero T_camp. = 6 * r20003
p20000[x] = 1008 Gruppo di esecuzione libero T_camp. = 8 * r20003
p20000[x] = 1010 Gruppo di esecuzione libero T_camp. = 10 * r20003
p20000[x] = 1012 Gruppo di esecuzione libero T_camp. = 12 * r20003
p20000[x] = 1016 Gruppo di esecuzione libero T_camp. = 16 * r20003
p20000[x] = 1020 Gruppo di esecuzione libero T_camp. = 20 * r20003
p20000[x] = 1024 Gruppo di esecuzione libero T_camp. = 24 * r20003
p20000[x] = 1032 Gruppo di esecuzione libero T_camp. = 32 * r20003
p20000[x] = 1040 Gruppo di esecuzione libero T_camp. = 40 * r20003
p20000[x] = 1048 Gruppo di esecuzione libero T_camp. = 48 * r20003
p20000[x] = 1064 Gruppo di esecuzione libero T_camp. = 64 * r20003
p20000[x] = 1096 Gruppo di esecuzione libero T_camp. = 96 * r20003
p20000[x] = 9003 Gruppo di esecuzione fisso "Calcolo prima del canale del valore di riferimento" (solo VECTOR, SERVO)

Valore:

0: Non calcolare
1: T = 1 * r20002
2: T = 2 * r20002
3: T = 3 * r20002
4: T = 4 * r20002
5: T = 5 * r20002
6: T = 6 * r20002
7: T = 7 * r20002
8: T = 8 * r20002
9: T = 9 * r20002
10: T = 10 * r20002
11: T = 11 * r20002
12: T = 12 * r20002
13: T = 13 * r20002
14: T = 14 * r20002
15: T = 15 * r20002
16: T = 16 * r20002
17: T = 17 * r20002
18: T = 18 * r20002
19: T = 19 * r20002
20: T = 20 * r20002
21: T = 21 * r20002
22: T = 22 * r20002
23: T = 23 * r20002
24: T = 24 * r20002
25: T = 25 * r20002
26: T = 26 * r20002
27: T = 27 * r20002
28: T = 28 * r20002
29: T = 29 * r20002
30: T = 30 * r20002

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

31: T = 31 * r20002
32: T = 32 * r20002
33: T = 33 * r20002
34: T = 34 * r20002
35: T = 35 * r20002
36: T = 36 * r20002
37: T = 37 * r20002
38: T = 38 * r20002
39: T = 39 * r20002
40: T = 40 * r20002
41: T = 41 * r20002
42: T = 42 * r20002
43: T = 43 * r20002
44: T = 44 * r20002
45: T = 45 * r20002
46: T = 46 * r20002
47: T = 47 * r20002
48: T = 48 * r20002
49: T = 49 * r20002
50: T = 50 * r20002
51: T = 51 * r20002
52: T = 52 * r20002
53: T = 53 * r20002
54: T = 54 * r20002
55: T = 55 * r20002
56: T = 56 * r20002
57: T = 57 * r20002
58: T = 58 * r20002
59: T = 59 * r20002
60: T = 60 * r20002
61: T = 61 * r20002
62: T = 62 * r20002
63: T = 63 * r20002
64: T = 64 * r20002
65: T = 65 * r20002
66: T = 66 * r20002
67: T = 67 * r20002
68: T = 68 * r20002
69: T = 69 * r20002
70: T = 70 * r20002
71: T = 71 * r20002
72: T = 72 * r20002
73: T = 73 * r20002
74: T = 74 * r20002
75: T = 75 * r20002
76: T = 76 * r20002
77: T = 77 * r20002
78: T = 78 * r20002
79: T = 79 * r20002
80: T = 80 * r20002
81: T = 81 * r20002
82: T = 82 * r20002
83: T = 83 * r20002
84: T = 84 * r20002
85: T = 85 * r20002
86: T = 86 * r20002
87: T = 87 * r20002
88: T = 88 * r20002
89: T = 89 * r20002
90: T = 90 * r20002
91: T = 91 * r20002
92: T = 92 * r20002
93: T = 93 * r20002
94: T = 94 * r20002

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

95: T = 95 * r20002
96: T = 96 * r20002
97: T = 97 * r20002
98: T = 98 * r20002
99: T = 99 * r20002
100: T = 100 * r20002
101: T = 101 * r20002
102: T = 102 * r20002
103: T = 103 * r20002
104: T = 104 * r20002
105: T = 105 * r20002
106: T = 106 * r20002
107: T = 107 * r20002
108: T = 108 * r20002
109: T = 109 * r20002
110: T = 110 * r20002
111: T = 111 * r20002
112: T = 112 * r20002
113: T = 113 * r20002
114: T = 114 * r20002
115: T = 115 * r20002
116: T = 116 * r20002
117: T = 117 * r20002
118: T = 118 * r20002
119: T = 119 * r20002
120: T = 120 * r20002
121: T = 121 * r20002
122: T = 122 * r20002
123: T = 123 * r20002
124: T = 124 * r20002
125: T = 125 * r20002
126: T = 126 * r20002
127: T = 127 * r20002
128: T = 128 * r20002
129: T = 129 * r20002
130: T = 130 * r20002
131: T = 131 * r20002
132: T = 132 * r20002
133: T = 133 * r20002
134: T = 134 * r20002
135: T = 135 * r20002
136: T = 136 * r20002
137: T = 137 * r20002
138: T = 138 * r20002
139: T = 139 * r20002
140: T = 140 * r20002
141: T = 141 * r20002
142: T = 142 * r20002
143: T = 143 * r20002
144: T = 144 * r20002
145: T = 145 * r20002
146: T = 146 * r20002
147: T = 147 * r20002
148: T = 148 * r20002
149: T = 149 * r20002
150: T = 150 * r20002
151: T = 151 * r20002
152: T = 152 * r20002
153: T = 153 * r20002
154: T = 154 * r20002
155: T = 155 * r20002
156: T = 156 * r20002
157: T = 157 * r20002
158: T = 158 * r20002

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

159: T = 159 * r20002
160: T = 160 * r20002
161: T = 161 * r20002
162: T = 162 * r20002
163: T = 163 * r20002
164: T = 164 * r20002
165: T = 165 * r20002
166: T = 166 * r20002
167: T = 167 * r20002
168: T = 168 * r20002
169: T = 169 * r20002
170: T = 170 * r20002
171: T = 171 * r20002
172: T = 172 * r20002
173: T = 173 * r20002
174: T = 174 * r20002
175: T = 175 * r20002
176: T = 176 * r20002
177: T = 177 * r20002
178: T = 178 * r20002
179: T = 179 * r20002
180: T = 180 * r20002
181: T = 181 * r20002
182: T = 182 * r20002
183: T = 183 * r20002
184: T = 184 * r20002
185: T = 185 * r20002
186: T = 186 * r20002
187: T = 187 * r20002
188: T = 188 * r20002
189: T = 189 * r20002
190: T = 190 * r20002
191: T = 191 * r20002
192: T = 192 * r20002
193: T = 193 * r20002
194: T = 194 * r20002
195: T = 195 * r20002
196: T = 196 * r20002
197: T = 197 * r20002
198: T = 198 * r20002
199: T = 199 * r20002
200: T = 200 * r20002
201: T = 201 * r20002
202: T = 202 * r20002
203: T = 203 * r20002
204: T = 204 * r20002
205: T = 205 * r20002
206: T = 206 * r20002
207: T = 207 * r20002
208: T = 208 * r20002
209: T = 209 * r20002
210: T = 210 * r20002
211: T = 211 * r20002
212: T = 212 * r20002
213: T = 213 * r20002
214: T = 214 * r20002
215: T = 215 * r20002
216: T = 216 * r20002
217: T = 217 * r20002
218: T = 218 * r20002
219: T = 219 * r20002
220: T = 220 * r20002
221: T = 221 * r20002
222: T = 222 * r20002

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

223: T = 223 * r20002
224: T = 224 * r20002
225: T = 225 * r20002
226: T = 226 * r20002
227: T = 227 * r20002
228: T = 228 * r20002
229: T = 229 * r20002
230: T = 230 * r20002
231: T = 231 * r20002
232: T = 232 * r20002
233: T = 233 * r20002
234: T = 234 * r20002
235: T = 235 * r20002
236: T = 236 * r20002
237: T = 237 * r20002
238: T = 238 * r20002
239: T = 239 * r20002
240: T = 240 * r20002
241: T = 241 * r20002
242: T = 242 * r20002
243: T = 243 * r20002
244: T = 244 * r20002
245: T = 245 * r20002
246: T = 246 * r20002
247: T = 247 * r20002
248: T = 248 * r20002
249: T = 249 * r20002
250: T = 250 * r20002
251: T = 251 * r20002
252: T = 252 * r20002
253: T = 253 * r20002
254: T = 254 * r20002
255: T = 255 * r20002
256: T = 256 * r20002
1001: T = 1 * r20003
1002: T = 2 * r20003
1003: T = 3 * r20003
1004: T = 4 * r20003
1005: T = 5 * r20003
1006: T = 6 * r20003
1008: T = 8 * r20003
1010: T = 10 * r20003
1012: T = 12 * r20003
1016: T = 16 * r20003
1020: T = 20 * r20003
1024: T = 24 * r20003
1032: T = 32 * r20003
1040: T = 40 * r20003
1048: T = 48 * r20003
1064: T = 64 * r20003
1080: T = 80 * r20003
1096: T = 96 * r20003
9003: Prima del canale del valore di riferimento

Indice:
[0] = Gruppo di esecuzione 0
[1] = Gruppo di esecuzione 1
[2] = Gruppo di esecuzione 2
[3] = Gruppo di esecuzione 3
[4] = Gruppo di esecuzione 4
[5] = Gruppo di esecuzione 5
[6] = Gruppo di esecuzione 6
[7] = Gruppo di esecuzione 7
[8] = Gruppo di esecuzione 8
[9] = Gruppo di esecuzione 9

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

Dipendenza: Vedi anche: r20008

Cautela: L'assegnazione delle caratteristiche dei gruppi di esecuzione non dovrebbe essere modificata durante il funzionamento degli azionamenti, poiché ciò potrebbe causare transizioni incostanti dei segnali a seconda dei blocchi impiegati. Il rispettivo valore di inizializzazione interno è presente sulle connessioni dei blocchi al 1º ciclo di calcolo successivo alla modifica e il valore calcolato sarà presente ad ogni ciclo seguente.

Nota: Valore = 1 ... 256:

Questo valore può essere impostato se per il tempo di campionamento T_camp. di questo gruppo di esecuzione vale quanto segue: 1 ms <= T_camp. <= r20003.

Valore = 9003:

La registrazione dei gruppi di esecuzione fissi p20000[x] = 9003 avviene con il tempo di campionamento del canale del valore di riferimento, comunque non inferiore a 1 ms. Se a causa di questa limitazione il tempo di campionamento effettivo si discosta dal tempo di campionamento del canale del valore di riferimento p0115[3], viene emesso l'avviso A20103. Occorre selezionare un altro gruppo di esecuzione con un tempo di campionamento >= 1 ms. "Calcolare prima del canale del valore di riferimento" significa prima che vengano calcolati gli schemi logici 3010, 3020, 3030, 3040 e segg., quando il canale del valore di riferimento è attivato (p0108.8 = 1). Se ad es. non vi è alcun canale del valore di riferimento configurato per SERVO (p0108.8 = 0), il calcolo avviene prima dello schema logico 3095.

r20001[0...9] Tempo di campionamento gruppo di esecuzione / T_camp.gr.esecuz.

CU_S110-CAN, CU_S110-DP, CU_S110-PN, SERVO_S110-CAN (FBLOCKS), SERVO_S110-DP (FBLOCKS), SERVO_S110-PN (FBLOCKS)

Modificabile: -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 1
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: -	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1

Min	Max	Impostazione di fabbrica
- [ms]	- [ms]	- [ms]

Descrizione: Visualizzazione del tempo di campionamento attuale del gruppo di esecuzione da 0 a 9.

Indice:
[0] = Gruppo di esecuzione 0
[1] = Gruppo di esecuzione 1
[2] = Gruppo di esecuzione 2
[3] = Gruppo di esecuzione 3
[4] = Gruppo di esecuzione 4
[5] = Gruppo di esecuzione 5
[6] = Gruppo di esecuzione 6
[7] = Gruppo di esecuzione 7
[8] = Gruppo di esecuzione 8
[9] = Gruppo di esecuzione 9

r20002 Tempo di campionamento base hardware / T_camp. base HW

CU_S110-CAN, CU_S110-DP, CU_S110-PN, SERVO_S110-CAN (FBLOCKS), SERVO_S110-DP (FBLOCKS), SERVO_S110-PN (FBLOCKS)

Modificabile: -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 1
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: -	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1

Min	Max	Impostazione di fabbrica
- [ms]	- [ms]	- [ms]

Descrizione: Visualizzazione del tempo di campionamento minimo attivo su questo oggetto di azionamento per i valori da 1 a 256 di p20000.

T_camp. = p20000 * r20002

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

r20003 Tempo di campionamento base software / T_camp. base SW

CU_S110-CAN, CU_S110-DP, CU_S110-PN, SERVO_S110-CAN (FBLOCKS), SERVO_S110-DP (FBLOCKS), SERVO_S110-PN (FBLOCKS)

Modificabile: -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 1
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: -	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1

Min	Max	Impostazione di fabbrica
- [ms]	- [ms]	- [ms]

Descrizione: Visualizzazione del tempo di campionamento attivo come fattore su questo oggetto di azionamento per i valori da 1001 a 1096 di p20000.

T_campion. = (p20000 - 1000) * r20003

r20005[0...9] Fattore utilizzo tempo di calcolo medio gruppi esecuzione / T_calc gr. esec.

CU_S110-CAN, CU_S110-DP, CU_S110-PN, SERVO_S110-CAN (FBLOCKS), SERVO_S110-DP (FBLOCKS), SERVO_S110-PN (FBLOCKS)

Modificabile: -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: -	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1

Min	Max	Impostazione di fabbrica
- [%]	- [%]	- [%]

Descrizione: Quota del fattore di utilizzo del tempo di calcolo medio con il quale il gruppo di esecuzione FBLOCKS contribuisce al fattore di utilizzo del tempo di calcolo complessivo dell'apparecchio di azionamento (r9976).

Indice:
[0] = Gruppo di esecuzione 0
[1] = Gruppo di esecuzione 1
[2] = Gruppo di esecuzione 2
[3] = Gruppo di esecuzione 3
[4] = Gruppo di esecuzione 4
[5] = Gruppo di esecuzione 5
[6] = Gruppo di esecuzione 6
[7] = Gruppo di esecuzione 7
[8] = Gruppo di esecuzione 8
[9] = Gruppo di esecuzione 9

Nota: Il gruppo di esecuzione da misurare deve essere connesso (p20000[x] > 0).

Il valore per il fattore di utilizzo del tempo di calcolo viene calcolato nell'apparecchio di azionamento sulla base del progetto caricato. Per questo motivo in modalità offline di SCOUT/STARTER non sono disponibili nella lista esperti i valori r20005[x].

r20008[0...12] Tempi di campionamento hardware disponibili / Tempi campion. HW

CU_S110-CAN, CU_S110-DP, CU_S110-PN, SERVO_S110-CAN (FBLOCKS), SERVO_S110-DP (FBLOCKS), SERVO_S110-PN (FBLOCKS)

Modificabile: -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: -	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1

Min	Max	Impostazione di fabbrica
- [ms]	- [ms]	- [ms]

Descrizione: Visualizzazione dell'assegnazione dei tempi di campionamento hardware disponibili dell'apparecchio di azionamento.

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

Come tempi di campionamento hardware si definiscono i tempi di campionamento che sono costituiti come multiplo dei tempi di campionamento hardware di quello di base r20002 e che sono sempre < r20003.

Dipendenza: Vedi anche: p20000

Attenzione: L'apparecchio di azionamento necessita sempre di almeno due tempi di campionamento hardware liberi (o più di due in funzione della parametrizzazione di p0115 degli oggetti di azionamento). Il numero attuale dei tempi di campionamento hardware ancora liberi può quindi essere letto in r7903.

Se r7903 è = 0, la Control Unit non può fornire altri tempi di campionamento diversi da r20008[0...12]. Se in questo stato durante la selezione si deve impostare un gruppo di esecuzione in p20000 con un tempo di campionamento < r20003 (p20000 <= 255), si possono selezionare solo gruppi di esecuzione con tempo di campionamento già reso disponibile in r20008[0...12].

Nota: Gli 13 diversi tempi di campionamento disponibili sono visualizzati in r20008[0...12].

Se il valore di r20008[0...12] è diverso da 0, il valore fornisce il tempo di campionamento in ms.

Un tempo di campionamento disponibile può essere utilizzato contemporaneamente dalle funzioni di sistema, da diversi gruppi di esecuzione FBLOCKS e da più gruppi di esecuzione DCC.

Quando il valore di r20008[0...12] = 0, questo tempo di campionamento può essere ancora liberamente assegnato. Nel fare ciò, tenere conto che il sistema base, a seconda dei tempi di campionamento base selezionati p0115[0], necessita di almeno due tempi di campionamento hardware liberamente assegnabili (talvolta più di due) per le funzioni interne. Il numero di tempi di campionamento hardware ancora liberamente assegnabili può essere letto in r7903.

r20008[11] = 99999.00000 --> tempo di campionamento hardware non supportato.

r20008[12] = 99999.00000 --> tempo di campionamento hardware non supportato.

Il tempo di campionamento di gruppi di esecuzione, che sono stati assegnati a gruppi di esecuzione PROFIBUS (p20000 = 4000 ... 4004), non viene visualizzato in r20008. Per questo tempo di campionamento si utilizza uno dei tempi di campionamento hardware assegnati internamente in modo fisso.

p20020 Misura del tempo di calcolo del gruppo di esecuzione / t_mis gr. esec.

CU_S110-CAN, CU_S110-DP, CU_S110-PN, SERVO_S110-CAN (FBLOCKS), SERVO_S110-DP (FBLOCKS), SERVO_S110-PN (FBLOCKS)

Modificabile: U, T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 4
Tipo di dati: Unsigned32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: -	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1

Min	Max	Impostazione di fabbrica
0	10	0

Descrizione: Solo per scopi di assistenza tecnica interna Siemens.

p20022 Durata della misura del tempo di calcolo / t_mis durata

CU_S110-CAN, CU_S110-DP, CU_S110-PN, SERVO_S110-CAN (FBLOCKS), SERVO_S110-DP (FBLOCKS), SERVO_S110-PN (FBLOCKS)

Modificabile: U, T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 4
Tipo di dati: Unsigned32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: -	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1

Min	Max	Impostazione di fabbrica
60 [s]	10000 [s]	60 [s]

Descrizione: Solo per scopi di assistenza tecnica interna Siemens.

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

r20024[0...9] Valore minimo del tempo di calcolo / t_calc min

CU_S110-CAN, CU_S110-DP, CU_S110-PN, SERVO_S110-CAN (FBLOCKS), SERVO_S110-DP (FBLOCKS), SERVO_S110-PN (FBLOCKS)

Modificabile: -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 4
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: -	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1

Min	Max	Impostazione di fabbrica
- [µs]	- [µs]	- [µs]

Descrizione: Solo per scopi di assistenza tecnica interna Siemens.

Indice:
[0] = Gruppo di esecuzione 0
[1] = Gruppo di esecuzione 1
[2] = Gruppo di esecuzione 2
[3] = Gruppo di esecuzione 3
[4] = Gruppo di esecuzione 4
[5] = Gruppo di esecuzione 5
[6] = Gruppo di esecuzione 6
[7] = Gruppo di esecuzione 7
[8] = Gruppo di esecuzione 8
[9] = Gruppo di esecuzione 9

r20025[0...9] Valore medio del tempo di calcolo / t_calc medio

CU_S110-CAN, CU_S110-DP, CU_S110-PN, SERVO_S110-CAN (FBLOCKS), SERVO_S110-DP (FBLOCKS), SERVO_S110-PN (FBLOCKS)

Modificabile: -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 4
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: -	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1

Min	Max	Impostazione di fabbrica
- [µs]	- [µs]	- [µs]

Descrizione: Solo per scopi di assistenza tecnica interna Siemens.

Indice:
[0] = Gruppo di esecuzione 0
[1] = Gruppo di esecuzione 1
[2] = Gruppo di esecuzione 2
[3] = Gruppo di esecuzione 3
[4] = Gruppo di esecuzione 4
[5] = Gruppo di esecuzione 5
[6] = Gruppo di esecuzione 6
[7] = Gruppo di esecuzione 7
[8] = Gruppo di esecuzione 8
[9] = Gruppo di esecuzione 9

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

r20026[0...9] Valore massimo del tempo di calcolo / t_calc max

CU_S110-CAN, CU_S110-DP, CU_S110-PN, SERVO_S110-CAN (FBLOCKS), SERVO_S110-DP (FBLOCKS), SERVO_S110-PN (FBLOCKS)

Modificabile: -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 4
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: -	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1

Min	Max	Impostazione di fabbrica
- [µs]	- [µs]	- [µs]

Descrizione: Solo per scopi di assistenza tecnica interna Siemens.

Indice:
[0] = Gruppo di esecuzione 0
[1] = Gruppo di esecuzione 1
[2] = Gruppo di esecuzione 2
[3] = Gruppo di esecuzione 3
[4] = Gruppo di esecuzione 4
[5] = Gruppo di esecuzione 5
[6] = Gruppo di esecuzione 6
[7] = Gruppo di esecuzione 7
[8] = Gruppo di esecuzione 8
[9] = Gruppo di esecuzione 9

p20030[0...3] BI: AND 0 Ingressi / AND 0 Ingressi

CU_S110-CAN, CU_S110-DP, CU_S110-PN, SERVO_S110-CAN (FBLOCKS), SERVO_S110-DP (FBLOCKS), SERVO_S110-PN (FBLOCKS)

Modificabile: T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 1
Tipo di dati: Unsigned32 / Binary	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 7210
Gruppo Par.: -	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1

Min	Max	Impostazione di fabbrica
-	-	0

Descrizione: Impostazione della sorgente del segnale delle grandezze di ingresso I0, I1, I2, I3 dell'istanza AND 0 del blocco funzionale AND.

Indice:
[0] = Ingresso I0
[1] = Ingresso I1
[2] = Ingresso I2
[3] = Ingresso I3

r20031 BO: AND 0 Uscita Q / AND 0 Uscita Q

CU_S110-CAN, CU_S110-DP, CU_S110-PN, SERVO_S110-CAN (FBLOCKS), SERVO_S110-DP (FBLOCKS), SERVO_S110-PN (FBLOCKS)

Modificabile: -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 1
Tipo di dati: Unsigned32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 7210
Gruppo Par.: -	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1

Min	Max	Impostazione di fabbrica
-	-	-

Descrizione: Parametri di visualizzazione per la grandezza binaria Q = I0 & I1 & I2 & I3 dell'istanza AND 0 del blocco funzionale AND.

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

p20032 AND 0 Gruppo di esecuzione / AND 0 gr. esecuz.

CU_S110-CAN, CU_S110-DP, CU_S110-PN, SERVO_S110-CAN (FBLOCKS), SERVO_S110-DP (FBLOCKS), SERVO_S110-PN (FBLOCKS)

Modificabile: T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 1
Tipo di dati: Integer16	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 7210
Gruppo Par.: -	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1

Min	Max	Impostazione di fabbrica
0	9999	9999

Descrizione: Parametro di impostazione per il gruppo di esecuzione nel quale deve essere richiamata l'istanza AND 0 del blocco funzionale AND.

Valore:
0: Gruppo di esecuzione 0
1: Gruppo di esecuzione 1
2: Gruppo di esecuzione 2
3: Gruppo di esecuzione 3
4: Gruppo di esecuzione 4
5: Gruppo di esecuzione 5
6: Gruppo di esecuzione 6
7: Gruppo di esecuzione 7
8: Gruppo di esecuzione 8
9: Gruppo di esecuzione 9
9999: Non calcolare

p20033 AND 0 Sequenza di esecuzione / AND 0 Seq. esecuz.

CU_S110-CAN, CU_S110-DP, CU_S110-PN, SERVO_S110-CAN (FBLOCKS), SERVO_S110-DP (FBLOCKS), SERVO_S110-PN (FBLOCKS)

Modificabile: T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 1
Tipo di dati: Unsigned16	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 7210
Gruppo Par.: -	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1

Min	Max	Impostazione di fabbrica
0	32000	10

Descrizione: Parametro di impostazione per la sequenza di esecuzione dell'istanza AND 0 all'interno del gruppo di esecuzione impostato in p20032.

Nota: I blocchi funzionali con un valore di sequenza di esecuzione minore vengono calcolati prima dei blocchi funzionali con un valore maggiore.

p20034[0...3] BI: AND 1 Ingressi / AND 1 Ingressi

CU_S110-CAN, CU_S110-DP, CU_S110-PN, SERVO_S110-CAN (FBLOCKS), SERVO_S110-DP (FBLOCKS), SERVO_S110-PN (FBLOCKS)

Modificabile: T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 1
Tipo di dati: Unsigned32 / Binary	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 7210
Gruppo Par.: -	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1

Min	Max	Impostazione di fabbrica
-	-	0

Descrizione: Impostazione della sorgente del segnale delle grandezze di ingresso I0, I1, I2, I3 dell'istanza AND 1 del blocco funzionale AND.

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

Indice: [0] = Ingresso I0
[1] = Ingresso I1
[2] = Ingresso I2
[3] = Ingresso I3

r20035 BO: AND 1 Uscita Q / AND 1 Uscita Q

CU_S110-CAN, CU_S110-DP, CU_S110-PN, SERVO_S110-CAN (FBLOCKS), SERVO_S110-DP (FBLOCKS), SERVO_S110-PN (FBLOCKS)

Modificabile: -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 1
Tipo di dati: Unsigned32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 7210
Gruppo Par.: -	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1

Min	Max	Impostazione di fabbrica
-	-	-

Descrizione: Parametri di visualizzazione per la grandezza binaria Q = I0 & I1 & I2 & I3 dell'istanza AND 1 del blocco funzionale AND.

p20036 AND 1 Gruppo di esecuzione / AND 1 gr. esecuz.

CU_S110-CAN, CU_S110-DP, CU_S110-PN, SERVO_S110-CAN (FBLOCKS), SERVO_S110-DP (FBLOCKS), SERVO_S110-PN (FBLOCKS)

Modificabile: T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 1
Tipo di dati: Integer16	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 7210
Gruppo Par.: -	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1

Min	Max	Impostazione di fabbrica
0	9999	9999

Descrizione: Parametro di impostazione per il gruppo di esecuzione nel quale deve essere richiamata l'istanza AND 1 del blocco funzionale AND.

Valore:
0: Gruppo di esecuzione 0
1: Gruppo di esecuzione 1
2: Gruppo di esecuzione 2
3: Gruppo di esecuzione 3
4: Gruppo di esecuzione 4
5: Gruppo di esecuzione 5
6: Gruppo di esecuzione 6
7: Gruppo di esecuzione 7
8: Gruppo di esecuzione 8
9: Gruppo di esecuzione 9
9999: Non calcolare

p20037 AND 1 Sequenza di esecuzione / AND 1 Seq. esecuz.

CU_S110-CAN, CU_S110-DP, CU_S110-PN, SERVO_S110-CAN (FBLOCKS), SERVO_S110-DP (FBLOCKS), SERVO_S110-PN (FBLOCKS)

Modificabile: T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 1
Tipo di dati: Unsigned16	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 7210
Gruppo Par.: -	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1

Min	Max	Impostazione di fabbrica
0	32000	20

Descrizione: Parametro di impostazione per la sequenza di esecuzione dell'istanza AND 1 all'interno del gruppo di esecuzione impostato in p20036.

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

Nota: I blocchi funzionali con un valore di sequenza di esecuzione minore vengono calcolati prima dei blocchi funzionali con un valore maggiore.

p20038[0...3] BI: AND 2 Ingressi / AND 2 Ingressi

CU_S110-CAN, CU_S110-DP, CU_S110-PN, SERVO_S110-CAN (FBLOCKS), SERVO_S110-DP (FBLOCKS), SERVO_S110-PN (FBLOCKS)

Modificabile: T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 1
Tipo di dati: Unsigned32 / Binary	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 7210
Gruppo Par.: -	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1

Min	Max	Impostazione di fabbrica
-	-	0

Descrizione: Impostazione della sorgente del segnale delle grandezze di ingresso I0, I1, I2, I3 dell'istanza AND 2 del blocco funzionale AND.

Indice:
[0] = Ingresso I0
[1] = Ingresso I1
[2] = Ingresso I2
[3] = Ingresso I3

r20039 BO: AND 2 Uscita Q / AND 2 Uscita Q

CU_S110-CAN, CU_S110-DP, CU_S110-PN, SERVO_S110-CAN (FBLOCKS), SERVO_S110-DP (FBLOCKS), SERVO_S110-PN (FBLOCKS)

Modificabile: -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 1
Tipo di dati: Unsigned32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 7210
Gruppo Par.: -	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1

Min	Max	Impostazione di fabbrica
-	-	-

Descrizione: Parametri di visualizzazione per la grandezza binaria Q = I0 & I1 & I2 & I3 dell'istanza AND 2 del blocco funzionale AND.

p20040 AND 2 Gruppo di esecuzione / AND 2 gr. esecuz.

CU_S110-CAN, CU_S110-DP, CU_S110-PN, SERVO_S110-CAN (FBLOCKS), SERVO_S110-DP (FBLOCKS), SERVO_S110-PN (FBLOCKS)

Modificabile: T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 1
Tipo di dati: Integer16	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 7210
Gruppo Par.: -	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1

Min	Max	Impostazione di fabbrica
0	9999	9999

Descrizione: Parametro di impostazione per il gruppo di esecuzione nel quale deve essere richiamata l'istanza AND 2 del blocco funzionale AND.

Valore:
0: Gruppo di esecuzione 0
1: Gruppo di esecuzione 1
2: Gruppo di esecuzione 2
3: Gruppo di esecuzione 3
4: Gruppo di esecuzione 4
5: Gruppo di esecuzione 5
6: Gruppo di esecuzione 6
7: Gruppo di esecuzione 7
8: Gruppo di esecuzione 8

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

9: Gruppo di esecuzione 9
9999: Non calcolare

p20041 AND 2 Sequenza di esecuzione / AND 2 Seq. esecuz.

CU_S110-CAN, CU_S110-DP, CU_S110-PN, SERVO_S110-CAN (FBLOCKS), SERVO_S110-DP (FBLOCKS), SERVO_S110-PN (FBLOCKS)

Modificabile: T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 1
Tipo di dati: Unsigned16	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 7210
Gruppo Par.: -	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1

Min	Max	Impostazione di fabbrica
0	32000	30

Descrizione: Parametro di impostazione per la sequenza di esecuzione dell'istanza AND 2 all'interno del gruppo di esecuzione impostato in p20040.

Nota: I blocchi funzionali con un valore di sequenza di esecuzione minore vengono calcolati prima dei blocchi funzionali con un valore maggiore.

p20042[0...3] BI: AND 3 Ingressi / AND 3 Ingressi

CU_S110-CAN, CU_S110-DP, CU_S110-PN, SERVO_S110-CAN (FBLOCKS), SERVO_S110-DP (FBLOCKS), SERVO_S110-PN (FBLOCKS)

Modificabile: T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 1
Tipo di dati: Unsigned32 / Binary	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 7210
Gruppo Par.: -	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1

Min	Max	Impostazione di fabbrica
-	-	0

Descrizione: Impostazione della sorgente del segnale delle grandezze di ingresso I0, I1, I2, I3 dell'istanza AND 3 del blocco funzionale AND.

Indice:
[0] = Ingresso I0
[1] = Ingresso I1
[2] = Ingresso I2
[3] = Ingresso I3

r20043 BO: AND 3 Uscita Q / AND 3 Uscita Q

CU_S110-CAN, CU_S110-DP, CU_S110-PN, SERVO_S110-CAN (FBLOCKS), SERVO_S110-DP (FBLOCKS), SERVO_S110-PN (FBLOCKS)

Modificabile: -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 1
Tipo di dati: Unsigned32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 7210
Gruppo Par.: -	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1

Min	Max	Impostazione di fabbrica
-	-	-

Descrizione: Parametri di visualizzazione per la grandezza binaria Q = I0 & I1 & I2 & I3 dell'istanza AND 3 del blocco funzionale AND.

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

p20044 AND 3 Gruppo di esecuzione / AND 3 gr. esecuz.

CU_S110-CAN, CU_S110-DP, CU_S110-PN, SERVO_S110-CAN (FBLOCKS), SERVO_S110-DP (FBLOCKS), SERVO_S110-PN (FBLOCKS)

Modificabile: T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 1
Tipo di dati: Integer16	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 7210
Gruppo Par.: -	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1

Min	Max	Impostazione di fabbrica
0	9999	9999

Descrizione: Parametro di impostazione per il gruppo di esecuzione nel quale deve essere richiamata l'istanza AND 3 del blocco funzionale AND.

Valore:
0: Gruppo di esecuzione 0
1: Gruppo di esecuzione 1
2: Gruppo di esecuzione 2
3: Gruppo di esecuzione 3
4: Gruppo di esecuzione 4
5: Gruppo di esecuzione 5
6: Gruppo di esecuzione 6
7: Gruppo di esecuzione 7
8: Gruppo di esecuzione 8
9: Gruppo di esecuzione 9
9999: Non calcolare

p20045 AND 3 Sequenza di esecuzione / AND 3 Seq. esecuz.

CU_S110-CAN, CU_S110-DP, CU_S110-PN, SERVO_S110-CAN (FBLOCKS), SERVO_S110-DP (FBLOCKS), SERVO_S110-PN (FBLOCKS)

Modificabile: T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 1
Tipo di dati: Unsigned16	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 7210
Gruppo Par.: -	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1

Min	Max	Impostazione di fabbrica
0	32000	40

Descrizione: Parametro di impostazione per la sequenza di esecuzione dell'istanza AND 3 all'interno del gruppo di esecuzione impostato in p20044.

Nota: I blocchi funzionali con un valore di sequenza di esecuzione minore vengono calcolati prima dei blocchi funzionali con un valore maggiore.

p20046[0...3] BI: OR 0 Ingressi / OR 0 Ingressi

CU_S110-CAN, CU_S110-DP, CU_S110-PN, SERVO_S110-CAN (FBLOCKS), SERVO_S110-DP (FBLOCKS), SERVO_S110-PN (FBLOCKS)

Modificabile: T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 1
Tipo di dati: Unsigned32 / Binary	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 7212
Gruppo Par.: -	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1

Min	Max	Impostazione di fabbrica
-	-	0

Descrizione: Impostazione della sorgente del segnale delle grandezze di ingresso I0, I1, I2, I3 dell'istanza OR 0 del blocco funzionale OR.

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

Indice: [0] = Ingresso I0
[1] = Ingresso I1
[2] = Ingresso I2
[3] = Ingresso I3

r20047 BO: OR 0 Uscita Q / OR 0 Uscita Q

CU_S110-CAN, CU_S110-DP, CU_S110-PN, SERVO_S110-CAN (FBLOCKS), SERVO_S110-DP (FBLOCKS), SERVO_S110-PN (FBLOCKS)

Modificabile: -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 1
Tipo di dati: Unsigned32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 7212
Gruppo Par.: -	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1

Min	Max	Impostazione di fabbrica
-	-	-

Descrizione: Parametri di visualizzazione per la grandezza binaria Q = I0 | I1 | I2 | I3 dell'istanza OR 0 del blocco funzionale OR.

p20048 OR 0 Gruppo di esecuzione / OR 0 gr. esecuz.

CU_S110-CAN, CU_S110-DP, CU_S110-PN, SERVO_S110-CAN (FBLOCKS), SERVO_S110-DP (FBLOCKS), SERVO_S110-PN (FBLOCKS)

Modificabile: T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 1
Tipo di dati: Integer16	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 7212
Gruppo Par.: -	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1

Min	Max	Impostazione di fabbrica
0	9999	9999

Descrizione: Parametro di impostazione per il gruppo di esecuzione nel quale deve essere richiamata l'istanza OR 0 del blocco funzionale OR.

Valore:
0: Gruppo di esecuzione 0
1: Gruppo di esecuzione 1
2: Gruppo di esecuzione 2
3: Gruppo di esecuzione 3
4: Gruppo di esecuzione 4
5: Gruppo di esecuzione 5
6: Gruppo di esecuzione 6
7: Gruppo di esecuzione 7
8: Gruppo di esecuzione 8
9: Gruppo di esecuzione 9
9999: Non calcolare

p20049 OR 0 Sequenza di esecuzione / OR 0 Seq. esecuz.

CU_S110-CAN, CU_S110-DP, CU_S110-PN, SERVO_S110-CAN (FBLOCKS), SERVO_S110-DP (FBLOCKS), SERVO_S110-PN (FBLOCKS)

Modificabile: T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 1
Tipo di dati: Unsigned16	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 7212
Gruppo Par.: -	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1

Min	Max	Impostazione di fabbrica
0	32000	60

Descrizione: Parametro di impostazione per la sequenza di esecuzione dell'istanza OR 0 all'interno del gruppo di esecuzione impostato in p20048.

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

Nota: I blocchi funzionali con un valore di sequenza di esecuzione minore vengono calcolati prima dei blocchi funzionali con un valore maggiore.

p20050[0...3] BI: OR 1 Ingressi / OR 1 Ingressi

CU_S110-CAN, CU_S110-DP, CU_S110-PN, SERVO_S110-CAN (FBLOCKS), SERVO_S110-DP (FBLOCKS), SERVO_S110-PN (FBLOCKS)

Modificabile: T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 1
Tipo di dati: Unsigned32 / Binary	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 7212
Gruppo Par.: -	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1

Min	Max	Impostazione di fabbrica
-	-	0

Descrizione: Impostazione della sorgente del segnale delle grandezze di ingresso I0, I1, I2, I3 dell'istanza OR 1 del blocco funzionale OR.

Indice:
[0] = Ingresso I0
[1] = Ingresso I1
[2] = Ingresso I2
[3] = Ingresso I3

r20051 BO: OR 1 Uscita Q / OR 1 Uscita Q

CU_S110-CAN, CU_S110-DP, CU_S110-PN, SERVO_S110-CAN (FBLOCKS), SERVO_S110-DP (FBLOCKS), SERVO_S110-PN (FBLOCKS)

Modificabile: -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 1
Tipo di dati: Unsigned32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 7212
Gruppo Par.: -	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1

Min	Max	Impostazione di fabbrica
-	-	-

Descrizione: Parametri di visualizzazione per la grandezza binaria Q = I0 | I1 | I2 | I3 dell'istanza OR 1 del blocco funzionale OR.

p20052 OR 1 Gruppo di esecuzione / OR 1 gr. esecuz.

CU_S110-CAN, CU_S110-DP, CU_S110-PN, SERVO_S110-CAN (FBLOCKS), SERVO_S110-DP (FBLOCKS), SERVO_S110-PN (FBLOCKS)

Modificabile: T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 1
Tipo di dati: Integer16	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 7212
Gruppo Par.: -	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1

Min	Max	Impostazione di fabbrica
0	9999	9999

Descrizione: Parametro di impostazione per il gruppo di esecuzione nel quale deve essere richiamata l'istanza OR 1 del blocco funzionale OR.

Valore:
0: Gruppo di esecuzione 0
1: Gruppo di esecuzione 1
2: Gruppo di esecuzione 2
3: Gruppo di esecuzione 3
4: Gruppo di esecuzione 4
5: Gruppo di esecuzione 5
6: Gruppo di esecuzione 6
7: Gruppo di esecuzione 7
8: Gruppo di esecuzione 8

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

9: Gruppo di esecuzione 9
9999: Non calcolare

p20053 OR 1 Sequenza di esecuzione / OR 1 Seq. esecuz.

CU_S110-CAN, CU_S110-DP, CU_S110-PN, SERVO_S110-CAN (FBLOCKS), SERVO_S110-DP (FBLOCKS), SERVO_S110-PN (FBLOCKS)

Modificabile: T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 1
Tipo di dati: Unsigned16	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 7212
Gruppo Par.: -	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1

Min	Max	Impostazione di fabbrica
0	32000	70

Descrizione: Parametro di impostazione per la sequenza di esecuzione dell'istanza OR 1 all'interno del gruppo di esecuzione impostato in p20052.

Nota: I blocchi funzionali con un valore di sequenza di esecuzione minore vengono calcolati prima dei blocchi funzionali con un valore maggiore.

p20054[0...3] BI: OR 2 Ingressi / OR 2 Ingressi

CU_S110-CAN, CU_S110-DP, CU_S110-PN, SERVO_S110-CAN (FBLOCKS), SERVO_S110-DP (FBLOCKS), SERVO_S110-PN (FBLOCKS)

Modificabile: T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 1
Tipo di dati: Unsigned32 / Binary	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 7212
Gruppo Par.: -	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1

Min	Max	Impostazione di fabbrica
-	-	0

Descrizione: Impostazione della sorgente del segnale delle grandezze di ingresso I0, I1, I2, I3 dell'istanza OR 2 del blocco funzionale OR.

Indice:
[0] = Ingresso I0
[1] = Ingresso I1
[2] = Ingresso I2
[3] = Ingresso I3

r20055 BO: OR 2 Uscita Q / OR 2 Uscita Q

CU_S110-CAN, CU_S110-DP, CU_S110-PN, SERVO_S110-CAN (FBLOCKS), SERVO_S110-DP (FBLOCKS), SERVO_S110-PN (FBLOCKS)

Modificabile: -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 1
Tipo di dati: Unsigned32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 7212
Gruppo Par.: -	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1

Min	Max	Impostazione di fabbrica
-	-	-

Descrizione: Parametri di visualizzazione per la grandezza binaria Q = I0 | I1 | I2 | I3 dell'istanza OR 2 del blocco funzionale OR.

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

p20056 OR 2 Gruppo di esecuzione / OR 2 gr. esecuz.

CU_S110-CAN, CU_S110-DP, CU_S110-PN, SERVO_S110-CAN (FBLOCKS), SERVO_S110-DP (FBLOCKS), SERVO_S110-PN (FBLOCKS)

Modificabile: T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 1
Tipo di dati: Integer16	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 7212
Gruppo Par.: -	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1

Min	Max	Impostazione di fabbrica
0	9999	9999

Descrizione: Parametro di impostazione per il gruppo di esecuzione nel quale deve essere richiamata l'istanza OR 2 del blocco funzionale OR.

Valore:
0: Gruppo di esecuzione 0
1: Gruppo di esecuzione 1
2: Gruppo di esecuzione 2
3: Gruppo di esecuzione 3
4: Gruppo di esecuzione 4
5: Gruppo di esecuzione 5
6: Gruppo di esecuzione 6
7: Gruppo di esecuzione 7
8: Gruppo di esecuzione 8
9: Gruppo di esecuzione 9
9999: Non calcolare

p20057 OR 2 Sequenza di esecuzione / OR 2 Seq. esecuz.

CU_S110-CAN, CU_S110-DP, CU_S110-PN, SERVO_S110-CAN (FBLOCKS), SERVO_S110-DP (FBLOCKS), SERVO_S110-PN (FBLOCKS)

Modificabile: T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 1
Tipo di dati: Unsigned16	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 7212
Gruppo Par.: -	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1

Min	Max	Impostazione di fabbrica
0	32000	80

Descrizione: Parametro di impostazione per la sequenza di esecuzione dell'istanza OR 2 all'interno del gruppo di esecuzione impostato in p20056.

Nota: I blocchi funzionali con un valore di sequenza di esecuzione minore vengono calcolati prima dei blocchi funzionali con un valore maggiore.

p20058[0...3] BI: OR 3 Ingressi / OR 3 Ingressi

CU_S110-CAN, CU_S110-DP, CU_S110-PN, SERVO_S110-CAN (FBLOCKS), SERVO_S110-DP (FBLOCKS), SERVO_S110-PN (FBLOCKS)

Modificabile: T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 1
Tipo di dati: Unsigned32 / Binary	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 7212
Gruppo Par.: -	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1

Min	Max	Impostazione di fabbrica
-	-	0

Descrizione: Impostazione della sorgente del segnale delle grandezze di ingresso I0, I1, I2, I3 dell'istanza OR 3 del blocco funzionale OR.

Indice:
[0] = Ingresso I0
[1] = Ingresso I1

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

[2] = Ingresso I2
[3] = Ingresso I3

r20059 BO: OR 3 Uscita Q / OR 3 Uscita Q

CU_S110-CAN, CU_S110-DP, CU_S110-PN, SERVO_S110-CAN (FBLOCKS), SERVO_S110-DP (FBLOCKS), SERVO_S110-PN (FBLOCKS)

Modificabile: -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 1
Tipo di dati: Unsigned32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 7212
Gruppo Par.: -	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1

Min	Max	Impostazione di fabbrica
-	-	-

Descrizione: Parametri di visualizzazione per la grandezza binaria Q = I0 | I1 | I2 | I3 dell'istanza OR 3 del blocco funzionale OR.

p20060 OR 3 Gruppo di esecuzione / OR 3 gr. esecuz.

CU_S110-CAN, CU_S110-DP, CU_S110-PN, SERVO_S110-CAN (FBLOCKS), SERVO_S110-DP (FBLOCKS), SERVO_S110-PN (FBLOCKS)

Modificabile: T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 1
Tipo di dati: Integer16	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 7212
Gruppo Par.: -	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1

Min	Max	Impostazione di fabbrica
0	9999	9999

Descrizione: Parametro di impostazione per il gruppo di esecuzione nel quale deve essere richiamata l'istanza OR 3 del blocco funzionale OR.

Valore:
0: Gruppo di esecuzione 0
1: Gruppo di esecuzione 1
2: Gruppo di esecuzione 2
3: Gruppo di esecuzione 3
4: Gruppo di esecuzione 4
5: Gruppo di esecuzione 5
6: Gruppo di esecuzione 6
7: Gruppo di esecuzione 7
8: Gruppo di esecuzione 8
9: Gruppo di esecuzione 9
9999: Non calcolare

p20061 OR 3 Sequenza di esecuzione / OR 3 Seq. esecuz.

CU_S110-CAN, CU_S110-DP, CU_S110-PN, SERVO_S110-CAN (FBLOCKS), SERVO_S110-DP (FBLOCKS), SERVO_S110-PN (FBLOCKS)

Modificabile: T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 1
Tipo di dati: Unsigned16	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 7212
Gruppo Par.: -	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1

Min	Max	Impostazione di fabbrica
0	32000	90

Descrizione: Parametro di impostazione per la sequenza di esecuzione dell'istanza OR 3 all'interno del gruppo di esecuzione impostato in p20060.

Nota: I blocchi funzionali con un valore di sequenza di esecuzione minore vengono calcolati prima dei blocchi funzionali con un valore maggiore.

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

p20062[0...3] BI: XOR 0 Ingressi / XOR 0 Ingressi

CU_S110-CAN, CU_S110-DP, CU_S110-PN, SERVO_S110-CAN (FBLOCKS), SERVO_S110-DP (FBLOCKS), SERVO_S110-PN (FBLOCKS)

Modificabile: T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 1
Tipo di dati: Unsigned32 / Binary	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 7214
Gruppo Par.: -	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1

Min	Max	Impostazione di fabbrica
-	-	0

Descrizione: Impostazione della sorgente del segnale delle grandezze di ingresso I0, I1, I2, I3 dell'istanza XOR 0 del blocco funzionale XOR.

Indice:
[0] = Ingresso I0
[1] = Ingresso I1
[2] = Ingresso I2
[3] = Ingresso I3

r20063 BO: XOR 0 Uscita Q / XOR 0 Uscita Q

CU_S110-CAN, CU_S110-DP, CU_S110-PN, SERVO_S110-CAN (FBLOCKS), SERVO_S110-DP (FBLOCKS), SERVO_S110-PN (FBLOCKS)

Modificabile: -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 1
Tipo di dati: Unsigned32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 7214
Gruppo Par.: -	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1

Min	Max	Impostazione di fabbrica
-	-	-

Descrizione: Parametro di visualizzazione per la grandezza binaria Q dell'istanza XOR 0 del blocco funzionale XOR.

p20064 XOR 0 Gruppo di esecuzione / XOR 0 gr. esecuz.

CU_S110-CAN, CU_S110-DP, CU_S110-PN, SERVO_S110-CAN (FBLOCKS), SERVO_S110-DP (FBLOCKS), SERVO_S110-PN (FBLOCKS)

Modificabile: T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 1
Tipo di dati: Integer16	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 7214
Gruppo Par.: -	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1

Min	Max	Impostazione di fabbrica
0	9999	9999

Descrizione: Parametro di impostazione per il gruppo di esecuzione nel quale deve essere richiamata l'istanza XOR 0 del blocco funzionale XOR.

Valore:
0: Gruppo di esecuzione 0
1: Gruppo di esecuzione 1
2: Gruppo di esecuzione 2
3: Gruppo di esecuzione 3
4: Gruppo di esecuzione 4
5: Gruppo di esecuzione 5
6: Gruppo di esecuzione 6
7: Gruppo di esecuzione 7
8: Gruppo di esecuzione 8
9: Gruppo di esecuzione 9
9999: Non calcolare

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

p20065 XOR 0 Sequenza di esecuzione / XOR 0 Seq. esecuz.

CU_S110-CAN, CU_S110-DP, CU_S110-PN, SERVO_S110-CAN (FBLOCKS), SERVO_S110-DP (FBLOCKS), SERVO_S110-PN (FBLOCKS)

Modificabile: T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 1
Tipo di dati: Unsigned16	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 7214
Gruppo Par.: -	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1

Min	Max	Impostazione di fabbrica
0	32000	110

Descrizione: Parametro di impostazione per la sequenza di esecuzione dell'istanza XOR 0 all'interno del gruppo di esecuzione impostato in p20064.

Nota: I blocchi funzionali con un valore di sequenza di esecuzione minore vengono calcolati prima dei blocchi funzionali con un valore maggiore.

p20066[0...3] BI: XOR 1 Ingressi / XOR 1 Ingressi

CU_S110-CAN, CU_S110-DP, CU_S110-PN, SERVO_S110-CAN (FBLOCKS), SERVO_S110-DP (FBLOCKS), SERVO_S110-PN (FBLOCKS)

Modificabile: T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 1
Tipo di dati: Unsigned32 / Binary	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 7214
Gruppo Par.: -	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1

Min	Max	Impostazione di fabbrica
-	-	0

Descrizione: Impostazione della sorgente del segnale delle grandezze di ingresso I0, I1, I2, I3 dell'istanza XOR 1 del blocco funzionale XOR.

Indice:
[0] = Ingresso I0
[1] = Ingresso I1
[2] = Ingresso I2
[3] = Ingresso I3

r20067 BO: XOR 1 Uscita Q / XOR 1 Uscita Q

CU_S110-CAN, CU_S110-DP, CU_S110-PN, SERVO_S110-CAN (FBLOCKS), SERVO_S110-DP (FBLOCKS), SERVO_S110-PN (FBLOCKS)

Modificabile: -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 1
Tipo di dati: Unsigned32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 7214
Gruppo Par.: -	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1

Min	Max	Impostazione di fabbrica
-	-	-

Descrizione: Parametro di visualizzazione per la grandezza binaria Q dell'istanza XOR 1 del blocco funzionale XOR.

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

p20068 XOR 1 Gruppo di esecuzione / XOR 1 gr. esecuz.

CU_S110-CAN, CU_S110-DP, CU_S110-PN, SERVO_S110-CAN (FBLOCKS), SERVO_S110-DP (FBLOCKS), SERVO_S110-PN (FBLOCKS)

Modificabile: T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 1
Tipo di dati: Integer16	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 7214
Gruppo Par.: -	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1

Min	Max	Impostazione di fabbrica
0	9999	9999

Descrizione: Parametro di impostazione per il gruppo di esecuzione nel quale deve essere richiamata l'istanza XOR 1 del blocco funzionale XOR.

Valore:
0: Gruppo di esecuzione 0
1: Gruppo di esecuzione 1
2: Gruppo di esecuzione 2
3: Gruppo di esecuzione 3
4: Gruppo di esecuzione 4
5: Gruppo di esecuzione 5
6: Gruppo di esecuzione 6
7: Gruppo di esecuzione 7
8: Gruppo di esecuzione 8
9: Gruppo di esecuzione 9
9999: Non calcolare

p20069 XOR 1 Sequenza di esecuzione / XOR 1 Seq. esecuz.

CU_S110-CAN, CU_S110-DP, CU_S110-PN, SERVO_S110-CAN (FBLOCKS), SERVO_S110-DP (FBLOCKS), SERVO_S110-PN (FBLOCKS)

Modificabile: T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 1
Tipo di dati: Unsigned16	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 7214
Gruppo Par.: -	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1

Min	Max	Impostazione di fabbrica
0	32000	120

Descrizione: Parametro di impostazione per la sequenza di esecuzione dell'istanza XOR 1 all'interno del gruppo di esecuzione impostato in p20068.

Nota: I blocchi funzionali con un valore di sequenza di esecuzione minore vengono calcolati prima dei blocchi funzionali con un valore maggiore.

p20070[0...3] BI: XOR 2 Ingressi / XOR 2 Ingressi

CU_S110-CAN, CU_S110-DP, CU_S110-PN, SERVO_S110-CAN (FBLOCKS), SERVO_S110-DP (FBLOCKS), SERVO_S110-PN (FBLOCKS)

Modificabile: T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 1
Tipo di dati: Unsigned32 / Binary	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 7214
Gruppo Par.: -	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1

Min	Max	Impostazione di fabbrica
-	-	0

Descrizione: Impostazione della sorgente del segnale delle grandezze di ingresso I0, I1, I2, I3 dell'istanza XOR 2 del blocco funzionale XOR.

Indice:
[0] = Ingresso I0
[1] = Ingresso I1

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

[2] = Ingresso I2
[3] = Ingresso I3

r20071 BO: XOR 2 Uscita Q / XOR 2 Uscita Q

CU_S110-CAN, CU_S110-DP, CU_S110-PN, SERVO_S110-CAN (FBLOCKS), SERVO_S110-DP (FBLOCKS), SERVO_S110-PN (FBLOCKS)

Modificabile: -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 1
Tipo di dati: Unsigned32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 7214
Gruppo Par.: -	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1

Min	Max	Impostazione di fabbrica
-	-	-

Descrizione: Parametro di visualizzazione per la grandezza binaria Q dell'istanza XOR 2 del blocco funzionale XOR.

p20072 XOR 2 Gruppo di esecuzione / XOR 2 gr. esecuz.

CU_S110-CAN, CU_S110-DP, CU_S110-PN, SERVO_S110-CAN (FBLOCKS), SERVO_S110-DP (FBLOCKS), SERVO_S110-PN (FBLOCKS)

Modificabile: T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 1
Tipo di dati: Integer16	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 7214
Gruppo Par.: -	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1

Min	Max	Impostazione di fabbrica
0	9999	9999

Descrizione: Parametro di impostazione per il gruppo di esecuzione nel quale deve essere richiamata l'istanza XOR 2 del blocco funzionale XOR.

Valore:
0: Gruppo di esecuzione 0
1: Gruppo di esecuzione 1
2: Gruppo di esecuzione 2
3: Gruppo di esecuzione 3
4: Gruppo di esecuzione 4
5: Gruppo di esecuzione 5
6: Gruppo di esecuzione 6
7: Gruppo di esecuzione 7
8: Gruppo di esecuzione 8
9: Gruppo di esecuzione 9
9999: Non calcolare

p20073 XOR 2 Sequenza di esecuzione / XOR 2 Seq. esecuz.

CU_S110-CAN, CU_S110-DP, CU_S110-PN, SERVO_S110-CAN (FBLOCKS), SERVO_S110-DP (FBLOCKS), SERVO_S110-PN (FBLOCKS)

Modificabile: T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 1
Tipo di dati: Unsigned16	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 7214
Gruppo Par.: -	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1

Min	Max	Impostazione di fabbrica
0	32000	130

Descrizione: Parametro di impostazione per la sequenza di esecuzione dell'istanza XOR 2 all'interno del gruppo di esecuzione impostato in p20072.

Nota: I blocchi funzionali con un valore di sequenza di esecuzione minore vengono calcolati prima dei blocchi funzionali con un valore maggiore.

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

p20074[0...3] BI: XOR 3 Ingressi / XOR 3 Ingressi

CU_S110-CAN, CU_S110-DP, CU_S110-PN, SERVO_S110-CAN (FBLOCKS), SERVO_S110-DP (FBLOCKS), SERVO_S110-PN (FBLOCKS)

Modificabile: T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 1
Tipo di dati: Unsigned32 / Binary	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 7214
Gruppo Par.: -	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1

Min	Max	Impostazione di fabbrica
-	-	0

Descrizione: Impostazione della sorgente del segnale delle grandezze di ingresso I0, I1, I2, I3 dell'istanza XOR 3 del blocco funzionale XOR.

Indice:
[0] = Ingresso I0
[1] = Ingresso I1
[2] = Ingresso I2
[3] = Ingresso I3

r20075 BO: XOR 3 Uscita Q / XOR 3 Uscita Q

CU_S110-CAN, CU_S110-DP, CU_S110-PN, SERVO_S110-CAN (FBLOCKS), SERVO_S110-DP (FBLOCKS), SERVO_S110-PN (FBLOCKS)

Modificabile: -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 1
Tipo di dati: Unsigned32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 7214
Gruppo Par.: -	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1

Min	Max	Impostazione di fabbrica
-	-	-

Descrizione: Parametro di visualizzazione per la grandezza binaria Q dell'istanza XOR 3 del blocco funzionale XOR.

p20076 XOR 3 Gruppo di esecuzione / XOR 3 gr. esecuz.

CU_S110-CAN, CU_S110-DP, CU_S110-PN, SERVO_S110-CAN (FBLOCKS), SERVO_S110-DP (FBLOCKS), SERVO_S110-PN (FBLOCKS)

Modificabile: T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 1
Tipo di dati: Integer16	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 7214
Gruppo Par.: -	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1

Min	Max	Impostazione di fabbrica
0	9999	9999

Descrizione: Parametro di impostazione per il gruppo di esecuzione nel quale deve essere richiamata l'istanza XOR 3 del blocco funzionale XOR.

Valore:
0: Gruppo di esecuzione 0
1: Gruppo di esecuzione 1
2: Gruppo di esecuzione 2
3: Gruppo di esecuzione 3
4: Gruppo di esecuzione 4
5: Gruppo di esecuzione 5
6: Gruppo di esecuzione 6
7: Gruppo di esecuzione 7
8: Gruppo di esecuzione 8
9: Gruppo di esecuzione 9
9999: Non calcolare

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

p20077 XOR 3 Sequenza di esecuzione / XOR 3 Seq. esecuz.

CU_S110-CAN, CU_S110-DP, CU_S110-PN, SERVO_S110-CAN (FBLOCKS), SERVO_S110-DP (FBLOCKS), SERVO_S110-PN (FBLOCKS)

Modificabile: T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 1
Tipo di dati: Unsigned16	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 7214
Gruppo Par.: -	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1

Min	Max	Impostazione di fabbrica
0	32000	140

Descrizione: Parametro di impostazione per la sequenza di esecuzione dell'istanza XOR 3 all'interno del gruppo di esecuzione impostato in p20076.

Nota: I blocchi funzionali con un valore di sequenza di esecuzione minore vengono calcolati prima dei blocchi funzionali con un valore maggiore.

p20078 BI: NOT 0 Ingresso I / NOT 0 Ingresso I

CU_S110-CAN, CU_S110-DP, CU_S110-PN, SERVO_S110-CAN (FBLOCKS), SERVO_S110-DP (FBLOCKS), SERVO_S110-PN (FBLOCKS)

Modificabile: T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 1
Tipo di dati: Unsigned32 / Binary	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 7216
Gruppo Par.: -	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1

Min	Max	Impostazione di fabbrica
-	-	0

Descrizione: Impostazione della sorgente del segnale della grandezza di ingresso I dell'istanza NOT 0 dell'invertitore.

r20079 BO: NOT 0 Uscita invertita / NOT 0 Usc.invert.

CU_S110-CAN, CU_S110-DP, CU_S110-PN, SERVO_S110-CAN (FBLOCKS), SERVO_S110-DP (FBLOCKS), SERVO_S110-PN (FBLOCKS)

Modificabile: -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 1
Tipo di dati: Unsigned32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 7216
Gruppo Par.: -	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1

Min	Max	Impostazione di fabbrica
-	-	-

Descrizione: Parametro di visualizzazione per l'uscita invertita dell'istanza NOT 0 dell'invertitore.

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

p20080 NOT 0 Gruppo di esecuzione / NOT 0 gr. esecuz.

CU_S110-CAN, CU_S110-DP, CU_S110-PN, SERVO_S110-CAN (FBLOCKS), SERVO_S110-DP (FBLOCKS), SERVO_S110-PN (FBLOCKS)

Modificabile: T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 1
Tipo di dati: Integer16	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 7216
Gruppo Par.: -	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1

Min	Max	Impostazione di fabbrica
0	9999	9999

Descrizione: Parametro di impostazione per il gruppo di esecuzione nel quale deve essere richiamata l'istanza NOT 0 dell'invertitore.

Valore:
0: Gruppo di esecuzione 0
1: Gruppo di esecuzione 1
2: Gruppo di esecuzione 2
3: Gruppo di esecuzione 3
4: Gruppo di esecuzione 4
5: Gruppo di esecuzione 5
6: Gruppo di esecuzione 6
7: Gruppo di esecuzione 7
8: Gruppo di esecuzione 8
9: Gruppo di esecuzione 9
9999: Non calcolare

p20081 NOT 0 Sequenza di esecuzione / NOT 0 Seq. esecuz.

CU_S110-CAN, CU_S110-DP, CU_S110-PN, SERVO_S110-CAN (FBLOCKS), SERVO_S110-DP (FBLOCKS), SERVO_S110-PN (FBLOCKS)

Modificabile: T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 1
Tipo di dati: Unsigned16	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 7216
Gruppo Par.: -	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1

Min	Max	Impostazione di fabbrica
0	32000	160

Descrizione: Parametro di impostazione per la sequenza di esecuzione dell'istanza NOT 0 all'interno del gruppo di esecuzione impostato in p20080.

Nota: I blocchi funzionali con un valore di sequenza di esecuzione minore vengono calcolati prima dei blocchi funzionali con un valore maggiore.

p20082 BI: NOT 1 Ingresso I / NOT 1 Ingresso I

CU_S110-CAN, CU_S110-DP, CU_S110-PN, SERVO_S110-CAN (FBLOCKS), SERVO_S110-DP (FBLOCKS), SERVO_S110-PN (FBLOCKS)

Modificabile: T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 1
Tipo di dati: Unsigned32 / Binary	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 7216
Gruppo Par.: -	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1

Min	Max	Impostazione di fabbrica
-	-	0

Descrizione: Impostazione della sorgente del segnale della grandezza di ingresso I dell'istanza NOT 1 dell'invertitore.

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

r20083 BO: NOT 1 Uscita invertita / NOT 1 Usc.invert.

CU_S110-CAN, CU_S110-DP, CU_S110-PN, SERVO_S110-CAN (FBLOCKS), SERVO_S110-DP (FBLOCKS), SERVO_S110-PN (FBLOCKS)

Modificabile: -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 1
Tipo di dati: Unsigned32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 7216
Gruppo Par.: -	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1

Min	Max	Impostazione di fabbrica
-	-	-

Descrizione: Parametro di visualizzazione per l'uscita invertita dell'istanza NOT 1 dell'invertitore.

p20084 NOT 1 Gruppo di esecuzione / NOT 1 gr. esecuz.

CU_S110-CAN, CU_S110-DP, CU_S110-PN, SERVO_S110-CAN (FBLOCKS), SERVO_S110-DP (FBLOCKS), SERVO_S110-PN (FBLOCKS)

Modificabile: T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 1
Tipo di dati: Integer16	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 7216
Gruppo Par.: -	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1

Min	Max	Impostazione di fabbrica
0	9999	9999

Descrizione: Parametro di impostazione per il gruppo di esecuzione nel quale deve essere richiamata l'istanza NOT 1 dell'invertitore.

Valore:
0: Gruppo di esecuzione 0
1: Gruppo di esecuzione 1
2: Gruppo di esecuzione 2
3: Gruppo di esecuzione 3
4: Gruppo di esecuzione 4
5: Gruppo di esecuzione 5
6: Gruppo di esecuzione 6
7: Gruppo di esecuzione 7
8: Gruppo di esecuzione 8
9: Gruppo di esecuzione 9
9999: Non calcolare

p20085 NOT 1 Sequenza di esecuzione / NOT 1 Seq. esecuz.

CU_S110-CAN, CU_S110-DP, CU_S110-PN, SERVO_S110-CAN (FBLOCKS), SERVO_S110-DP (FBLOCKS), SERVO_S110-PN (FBLOCKS)

Modificabile: T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 1
Tipo di dati: Unsigned16	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 7216
Gruppo Par.: -	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1

Min	Max	Impostazione di fabbrica
0	32000	170

Descrizione: Parametro di impostazione per la sequenza di esecuzione dell'istanza NOT 1 all'interno del gruppo di esecuzione impostato in p20084.

Nota: I blocchi funzionali con un valore di sequenza di esecuzione minore vengono calcolati prima dei blocchi funzionali con un valore maggiore.

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

p20086 BI: NOT 2 Ingresso I / NOT 2 Ingresso I

CU_S110-CAN, CU_S110-DP, CU_S110-PN, SERVO_S110-CAN (FBLOCKS), SERVO_S110-DP (FBLOCKS), SERVO_S110-PN (FBLOCKS)

Modificabile: T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 1
Tipo di dati: Unsigned32 / Binary	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 7216
Gruppo Par.: -	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1

Min	Max	Impostazione di fabbrica
-	-	0

Descrizione: Impostazione della sorgente del segnale della grandezza di ingresso I dell'istanza NOT 2 dell'invertitore.

r20087 BO: NOT 2 Uscita invertita / NOT 2 Usc.invert.

CU_S110-CAN, CU_S110-DP, CU_S110-PN, SERVO_S110-CAN (FBLOCKS), SERVO_S110-DP (FBLOCKS), SERVO_S110-PN (FBLOCKS)

Modificabile: -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 1
Tipo di dati: Unsigned32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 7216
Gruppo Par.: -	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1

Min	Max	Impostazione di fabbrica
-	-	-

Descrizione: Parametro di visualizzazione per l'uscita invertita dell'istanza NOT 2 dell'invertitore.

p20088 NOT 2 Gruppo di esecuzione / NOT 2 gr. esecuz.

CU_S110-CAN, CU_S110-DP, CU_S110-PN, SERVO_S110-CAN (FBLOCKS), SERVO_S110-DP (FBLOCKS), SERVO_S110-PN (FBLOCKS)

Modificabile: T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 1
Tipo di dati: Integer16	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 7216
Gruppo Par.: -	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1

Min	Max	Impostazione di fabbrica
0	9999	9999

Descrizione: Parametro di impostazione per il gruppo di esecuzione nel quale deve essere richiamata l'istanza NOT 2 dell'invertitore.

Valore:
0: Gruppo di esecuzione 0
1: Gruppo di esecuzione 1
2: Gruppo di esecuzione 2
3: Gruppo di esecuzione 3
4: Gruppo di esecuzione 4
5: Gruppo di esecuzione 5
6: Gruppo di esecuzione 6
7: Gruppo di esecuzione 7
8: Gruppo di esecuzione 8
9: Gruppo di esecuzione 9
9999: Non calcolare

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

p20089 NOT 2 Sequenza di esecuzione / NOT 2 Seq. esecuz.

CU_S110-CAN, CU_S110-DP, CU_S110-PN, SERVO_S110-CAN (FBLOCKS), SERVO_S110-DP (FBLOCKS), SERVO_S110-PN (FBLOCKS)

Modificabile: T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 1
Tipo di dati: Unsigned16	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 7216
Gruppo Par.: -	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1

Min	Max	Impostazione di fabbrica
0	32000	180

Descrizione: Parametro di impostazione per la sequenza di esecuzione dell'istanza NOT 2 all'interno del gruppo di esecuzione impostato in p20088.

Nota: I blocchi funzionali con un valore di sequenza di esecuzione minore vengono calcolati prima dei blocchi funzionali con un valore maggiore.

p20090 BI: NOT 3 Ingresso I / NOT 3 Ingresso I

CU_S110-CAN, CU_S110-DP, CU_S110-PN, SERVO_S110-CAN (FBLOCKS), SERVO_S110-DP (FBLOCKS), SERVO_S110-PN (FBLOCKS)

Modificabile: T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 1
Tipo di dati: Unsigned32 / Binary	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 7216
Gruppo Par.: -	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1

Min	Max	Impostazione di fabbrica
-	-	0

Descrizione: Impostazione della sorgente del segnale della grandezza di ingresso I dell'istanza NOT 3 dell'invertitore.

r20091 BO: NOT 3 Uscita invertita / NOT 3 Usc.invert.

CU_S110-CAN, CU_S110-DP, CU_S110-PN, SERVO_S110-CAN (FBLOCKS), SERVO_S110-DP (FBLOCKS), SERVO_S110-PN (FBLOCKS)

Modificabile: -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 1
Tipo di dati: Unsigned32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 7216
Gruppo Par.: -	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1

Min	Max	Impostazione di fabbrica
-	-	-

Descrizione: Parametro di visualizzazione per l'uscita invertita dell'istanza NOT 3 dell'invertitore.

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

p20092 NOT 3 Gruppo di esecuzione / NOT 3 gr. esecuz.

CU_S110-CAN, CU_S110-DP, CU_S110-PN, SERVO_S110-CAN (FBLOCKS), SERVO_S110-DP (FBLOCKS), SERVO_S110-PN (FBLOCKS)

Modificabile: T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 1
Tipo di dati: Integer16	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 7216
Gruppo Par.: -	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1

Min	Max	Impostazione di fabbrica
0	9999	9999

Descrizione: Parametro di impostazione per il gruppo di esecuzione nel quale deve essere richiamata l'istanza NOT 3 dell'invertitore.

Valore:
0: Gruppo di esecuzione 0
1: Gruppo di esecuzione 1
2: Gruppo di esecuzione 2
3: Gruppo di esecuzione 3
4: Gruppo di esecuzione 4
5: Gruppo di esecuzione 5
6: Gruppo di esecuzione 6
7: Gruppo di esecuzione 7
8: Gruppo di esecuzione 8
9: Gruppo di esecuzione 9
9999: Non calcolare

p20093 NOT 3 Sequenza di esecuzione / NOT 3 Seq. esecuz.

CU_S110-CAN, CU_S110-DP, CU_S110-PN, SERVO_S110-CAN (FBLOCKS), SERVO_S110-DP (FBLOCKS), SERVO_S110-PN (FBLOCKS)

Modificabile: T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 1
Tipo di dati: Unsigned16	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 7216
Gruppo Par.: -	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1

Min	Max	Impostazione di fabbrica
0	32000	190

Descrizione: Parametro di impostazione per la sequenza di esecuzione dell'istanza NOT 3 all'interno del gruppo di esecuzione impostato in p20092.

Nota: I blocchi funzionali con un valore di sequenza di esecuzione minore vengono calcolati prima dei blocchi funzionali con un valore maggiore.

p20094[0...3] CI: ADD 0 Ingressi / ADD 0 Ingressi

CU_S110-CAN, CU_S110-DP, CU_S110-PN, SERVO_S110-CAN (FBLOCKS), SERVO_S110-DP (FBLOCKS), SERVO_S110-PN (FBLOCKS)

Modificabile: T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 1
Tipo di dati: Unsigned32 / FloatingPoint32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 7220
Gruppo Par.: -	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** PERCENT	**Lista esperti:** 1

Min	Max	Impostazione di fabbrica
-	-	0

Descrizione: Impostazione della sorgente del segnale delle grandezze di ingresso X0, X1, X2, X3 dell'istanza ADD 0 del sommatore.

Indice:
[0] = Ingresso X0
[1] = Ingresso X1

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

[2] = Ingresso X2
[3] = Ingresso X3

r20095 CO: ADD 0 Uscita Y / ADD 0 Uscita Y

CU_S110-CAN, CU_S110-DP, CU_S110-PN, SERVO_S110-CAN (FBLOCKS), SERVO_S110-DP (FBLOCKS), SERVO_S110-PN (FBLOCKS)

Modificabile: -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 1
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 7220
Gruppo Par.: -	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** PERCENT	**Lista esperti:** 1

Min	Max	Impostazione di fabbrica
-	-	-

Descrizione: Parametro di visualizzazione per la grandezza di uscita Y = X0 + X1 + X2 + X3 dell'istanza ADD 0 del sommatore.

p20096 ADD 0 Gruppo di esecuzione / ADD 0 gr. esec.

CU_S110-CAN, CU_S110-DP, CU_S110-PN, SERVO_S110-CAN (FBLOCKS), SERVO_S110-DP (FBLOCKS), SERVO_S110-PN (FBLOCKS)

Modificabile: T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 1
Tipo di dati: Integer16	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 7220
Gruppo Par.: -	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1

Min	Max	Impostazione di fabbrica
0	9999	9999

Descrizione: Parametro di impostazione per il gruppo di esecuzione nel quale deve essere richiamata l'istanza ADD 0 del sommatore.

Valore:
0: Gruppo di esecuzione 0
1: Gruppo di esecuzione 1
2: Gruppo di esecuzione 2
3: Gruppo di esecuzione 3
4: Gruppo di esecuzione 4
5: Gruppo di esecuzione 5
6: Gruppo di esecuzione 6
7: Gruppo di esecuzione 7
8: Gruppo di esecuzione 8
9: Gruppo di esecuzione 9
9999: Non calcolare

p20097 ADD 0 Sequenza di esecuzione / ADD 0 Seq. esecuz.

CU_S110-CAN, CU_S110-DP, CU_S110-PN, SERVO_S110-CAN (FBLOCKS), SERVO_S110-DP (FBLOCKS), SERVO_S110-PN (FBLOCKS)

Modificabile: T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 1
Tipo di dati: Unsigned16	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 7220
Gruppo Par.: -	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1

Min	Max	Impostazione di fabbrica
0	32000	210

Descrizione: Parametro di impostazione per la sequenza di esecuzione dell'istanza ADD 0 all'interno del gruppo di esecuzione impostato in p20096.

Nota: I blocchi funzionali con un valore di sequenza di esecuzione minore vengono calcolati prima dei blocchi funzionali con un valore maggiore.

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

p20098[0...3] CI: ADD 1 Ingressi / ADD 1 Ingressi

CU_S110-CAN, CU_S110-DP, CU_S110-PN, SERVO_S110-CAN (FBLOCKS), SERVO_S110-DP (FBLOCKS), SERVO_S110-PN (FBLOCKS)

Modificabile: T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 1
Tipo di dati: Unsigned32 / FloatingPoint32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 7220
Gruppo Par.: -	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** PERCENT	**Lista esperti:** 1

Min	Max	Impostazione di fabbrica
-	-	0

Descrizione: Impostazione della sorgente del segnale delle grandezze di ingresso X0, X1, X2, X3 dell'istanza ADD 1 del sommatore.

Indice:
[0] = Ingresso X0
[1] = Ingresso X1
[2] = Ingresso X2
[3] = Ingresso X3

r20099 CO: ADD 1 Uscita Y / ADD 1 Uscita Y

CU_S110-CAN, CU_S110-DP, CU_S110-PN, SERVO_S110-CAN (FBLOCKS), SERVO_S110-DP (FBLOCKS), SERVO_S110-PN (FBLOCKS)

Modificabile: -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 1
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 7220
Gruppo Par.: -	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** PERCENT	**Lista esperti:** 1

Min	Max	Impostazione di fabbrica
-	-	-

Descrizione: Parametro di visualizzazione per la grandezza di uscita Y = X0 + X1 + X2 + X3 dell'istanza ADD 1 del sommatore.

p20100 ADD 1 Gruppo di esecuzione / ADD 1 gr. esec.

CU_S110-CAN, CU_S110-DP, CU_S110-PN, SERVO_S110-CAN (FBLOCKS), SERVO_S110-DP (FBLOCKS), SERVO_S110-PN (FBLOCKS)

Modificabile: T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 1
Tipo di dati: Integer16	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 7220
Gruppo Par.: -	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1

Min	Max	Impostazione di fabbrica
0	9999	9999

Descrizione: Parametro di impostazione per il gruppo di esecuzione nel quale deve essere richiamata l'istanza ADD 1 del sommatore.

Valore:
0: Gruppo di esecuzione 0
1: Gruppo di esecuzione 1
2: Gruppo di esecuzione 2
3: Gruppo di esecuzione 3
4: Gruppo di esecuzione 4
5: Gruppo di esecuzione 5
6: Gruppo di esecuzione 6
7: Gruppo di esecuzione 7
8: Gruppo di esecuzione 8
9: Gruppo di esecuzione 9
9999: Non calcolare

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

p20101 ADD 1 Sequenza di esecuzione / ADD 1 Seq. esecuz.

CU_S110-CAN, CU_S110-DP, CU_S110-PN, SERVO_S110-CAN (FBLOCKS), SERVO_S110-DP (FBLOCKS), SERVO_S110-PN (FBLOCKS)

Modificabile: T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 1
Tipo di dati: Unsigned16	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 7220
Gruppo Par.: -	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1

Min	Max	Impostazione di fabbrica
0	32000	220

Descrizione: Parametro di impostazione per la sequenza di esecuzione dell'istanza ADD 1 all'interno del gruppo di esecuzione impostato in p20100.

Nota: I blocchi funzionali con un valore di sequenza di esecuzione minore vengono calcolati prima dei blocchi funzionali con un valore maggiore.

p20102[0...1] CI: SUB 0 Ingressi / SUB 0 Ingressi

CU_S110-CAN, CU_S110-DP, CU_S110-PN, SERVO_S110-CAN (FBLOCKS), SERVO_S110-DP (FBLOCKS), SERVO_S110-PN (FBLOCKS)

Modificabile: T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 1
Tipo di dati: Unsigned32 / FloatingPoint32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 7220
Gruppo Par.: -	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** PERCENT	**Lista esperti:** 1

Min	Max	Impostazione di fabbrica
-	-	0

Descrizione: Impostazione della sorgente del segnale del minuendo X1 e del sottraendo X2 dell'istanza SUB 0 del sottrattore.

Indice: [0] = Minuendo X1
[1] = Sottraendo X2

r20103 CO: SUB 0 Differenza Y / SUB 0 Differenza Y

CU_S110-CAN, CU_S110-DP, CU_S110-PN, SERVO_S110-CAN (FBLOCKS), SERVO_S110-DP (FBLOCKS), SERVO_S110-PN (FBLOCKS)

Modificabile: -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 1
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 7220
Gruppo Par.: -	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** PERCENT	**Lista esperti:** 1

Min	Max	Impostazione di fabbrica
-	-	-

Descrizione: Parametro di visualizzazione per la differenza Y = X1-X2 dell'istanza SUB 0 del sottrattore.

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

p20104 SUB 0 Gruppo di esecuzione / SUB 0 gr. esecuz.

CU_S110-CAN, CU_S110-DP, CU_S110-PN, SERVO_S110-CAN (FBLOCKS), SERVO_S110-DP (FBLOCKS), SERVO_S110-PN (FBLOCKS)

Modificabile: T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 1
Tipo di dati: Integer16	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 7220
Gruppo Par.: -	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1

Min	Max	Impostazione di fabbrica
0	9999	9999

Descrizione: Parametro di impostazione per il gruppo di esecuzione nel quale deve essere richiamata l'istanza SUB 0 del sottrattore.

Valore:
0: Gruppo di esecuzione 0
1: Gruppo di esecuzione 1
2: Gruppo di esecuzione 2
3: Gruppo di esecuzione 3
4: Gruppo di esecuzione 4
5: Gruppo di esecuzione 5
6: Gruppo di esecuzione 6
7: Gruppo di esecuzione 7
8: Gruppo di esecuzione 8
9: Gruppo di esecuzione 9
9999: Non calcolare

p20105 SUB 0 Sequenza di esecuzione / SUB 0 Seq. esecuz.

CU_S110-CAN, CU_S110-DP, CU_S110-PN, SERVO_S110-CAN (FBLOCKS), SERVO_S110-DP (FBLOCKS), SERVO_S110-PN (FBLOCKS)

Modificabile: T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 1
Tipo di dati: Unsigned16	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 7220
Gruppo Par.: -	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1

Min	Max	Impostazione di fabbrica
0	32000	240

Descrizione: Parametro di impostazione per la sequenza di esecuzione dell'istanza SUB 0 all'interno del gruppo di esecuzione impostato in p20104.

Nota: I blocchi funzionali con un valore di sequenza di esecuzione minore vengono calcolati prima dei blocchi funzionali con un valore maggiore.

p20106[0...1] CI: SUB 1 Ingressi / SUB 1 Ingressi

CU_S110-CAN, CU_S110-DP, CU_S110-PN, SERVO_S110-CAN (FBLOCKS), SERVO_S110-DP (FBLOCKS), SERVO_S110-PN (FBLOCKS)

Modificabile: T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 1
Tipo di dati: Unsigned32 / FloatingPoint32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 7220
Gruppo Par.: -	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** PERCENT	**Lista esperti:** 1

Min	Max	Impostazione di fabbrica
-	-	0

Descrizione: Impostazione della sorgente del segnale del minuendo X1 e del sottraendo X2 dell'istanza SUB 1 del sottrattore.

Indice:
[0] = Minuendo X1
[1] = Sottraendo X2

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

r20107 CO: SUB 1 Differenza Y / SUB 1 Differenza Y

CU_S110-CAN, CU_S110-DP, CU_S110-PN, SERVO_S110-CAN (FBLOCKS), SERVO_S110-DP (FBLOCKS), SERVO_S110-PN (FBLOCKS)

Modificabile: -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 1
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 7220
Gruppo Par.: -	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** PERCENT	**Lista esperti:** 1

Min	Max	Impostazione di fabbrica
-	-	-

Descrizione: Parametro di visualizzazione per la differenza Y = X1-X2 dell'istanza SUB 1 del sottrattore.

p20108 SUB 1 Gruppo di esecuzione / SUB 1 gr. esecuz.

CU_S110-CAN, CU_S110-DP, CU_S110-PN, SERVO_S110-CAN (FBLOCKS), SERVO_S110-DP (FBLOCKS), SERVO_S110-PN (FBLOCKS)

Modificabile: T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 1
Tipo di dati: Integer16	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 7220
Gruppo Par.: -	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1

Min	Max	Impostazione di fabbrica
0	9999	9999

Descrizione: Parametro di impostazione per il gruppo di esecuzione nel quale deve essere richiamata l'istanza SUB 1 del sottrattore.

Valore:
0: Gruppo di esecuzione 0
1: Gruppo di esecuzione 1
2: Gruppo di esecuzione 2
3: Gruppo di esecuzione 3
4: Gruppo di esecuzione 4
5: Gruppo di esecuzione 5
6: Gruppo di esecuzione 6
7: Gruppo di esecuzione 7
8: Gruppo di esecuzione 8
9: Gruppo di esecuzione 9
9999: Non calcolare

p20109 SUB 1 Sequenza di esecuzione / SUB 1 Seq. esecuz.

CU_S110-CAN, CU_S110-DP, CU_S110-PN, SERVO_S110-CAN (FBLOCKS), SERVO_S110-DP (FBLOCKS), SERVO_S110-PN (FBLOCKS)

Modificabile: T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 1
Tipo di dati: Unsigned16	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 7220
Gruppo Par.: -	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1

Min	Max	Impostazione di fabbrica
0	32000	250

Descrizione: Parametro di impostazione per la sequenza di esecuzione dell'istanza SUB 1 all'interno del gruppo di esecuzione impostato in p20108.

Nota: I blocchi funzionali con un valore di sequenza di esecuzione minore vengono calcolati prima dei blocchi funzionali con un valore maggiore.

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

p20110[0...3] CI: MUL 0 Ingressi / MUL 0 Ingressi

CU_S110-CAN, CU_S110-DP, CU_S110-PN, SERVO_S110-CAN (FBLOCKS), SERVO_S110-DP (FBLOCKS), SERVO_S110-PN (FBLOCKS)

Modificabile: T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 1
Tipo di dati: Unsigned32 / FloatingPoint32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 7222
Gruppo Par.: -	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** PERCENT	**Lista esperti:** 1

Min	Max	Impostazione di fabbrica
-	-	0

Descrizione: Impostazione della sorgente dei fattori X0, X1, X2, X3 dell'istanza MUL 0 del moltiplicatore.

Indice:
[0] = Fattore X0
[1] = Fattore X1
[2] = Fattore X2
[3] = Fattore X3

r20111 CO: MUL 0 Prodotto Y / MUL 0 Prodotto Y

CU_S110-CAN, CU_S110-DP, CU_S110-PN, SERVO_S110-CAN (FBLOCKS), SERVO_S110-DP (FBLOCKS), SERVO_S110-PN (FBLOCKS)

Modificabile: -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 1
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 7222
Gruppo Par.: -	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** PERCENT	**Lista esperti:** 1

Min	Max	Impostazione di fabbrica
-	-	-

Descrizione: Parametro di visualizzazione per il prodotto Y = X0 * X1 * X2 * X3 dell'istanza MUL 0 del moltiplicatore.

p20112 MUL 0 Gruppo di esecuzione / MUL 0 gr. esecuz.

CU_S110-CAN, CU_S110-DP, CU_S110-PN, SERVO_S110-CAN (FBLOCKS), SERVO_S110-DP (FBLOCKS), SERVO_S110-PN (FBLOCKS)

Modificabile: T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 1
Tipo di dati: Integer16	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 7222
Gruppo Par.: -	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1

Min	Max	Impostazione di fabbrica
0	9999	9999

Descrizione: Parametro di impostazione per il gruppo di esecuzione nel quale deve essere richiamata l'istanza MUL 0 del moltiplicatore.

Valore:
0: Gruppo di esecuzione 0
1: Gruppo di esecuzione 1
2: Gruppo di esecuzione 2
3: Gruppo di esecuzione 3
4: Gruppo di esecuzione 4
5: Gruppo di esecuzione 5
6: Gruppo di esecuzione 6
7: Gruppo di esecuzione 7
8: Gruppo di esecuzione 8
9: Gruppo di esecuzione 9
9999: Non calcolare

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

p20113 MUL 0 Sequenza di esecuzione / MUL 0 Seq. esecuz.

CU_S110-CAN, CU_S110-DP, CU_S110-PN, SERVO_S110-CAN (FBLOCKS), SERVO_S110-DP (FBLOCKS), SERVO_S110-PN (FBLOCKS)

Modificabile: T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 1
Tipo di dati: Unsigned16	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 7222
Gruppo Par.: -	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1

Min	Max	Impostazione di fabbrica
0	32000	270

Descrizione: Parametro di impostazione per la sequenza di esecuzione dell'istanza MUL 0 all'interno del gruppo di esecuzione impostato in p20112.

Nota: I blocchi funzionali con un valore di sequenza di esecuzione minore vengono calcolati prima dei blocchi funzionali con un valore maggiore.

p20114[0...3] CI: MUL 1 Ingressi / MUL 1 Ingressi

CU_S110-CAN, CU_S110-DP, CU_S110-PN, SERVO_S110-CAN (FBLOCKS), SERVO_S110-DP (FBLOCKS), SERVO_S110-PN (FBLOCKS)

Modificabile: T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 1
Tipo di dati: Unsigned32 / FloatingPoint32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 7222
Gruppo Par.: -	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** PERCENT	**Lista esperti:** 1

Min	Max	Impostazione di fabbrica
-	-	0

Descrizione: Impostazione della sorgente dei fattori X0, X1, X2, X3 dell'istanza MUL 1 del moltiplicatore.

Indice:
[0] = Fattore X0
[1] = Fattore X1
[2] = Fattore X2
[3] = Fattore X3

r20115 CO: MUL 1 Prodotto Y / MUL 1 Prodotto Y

CU_S110-CAN, CU_S110-DP, CU_S110-PN, SERVO_S110-CAN (FBLOCKS), SERVO_S110-DP (FBLOCKS), SERVO_S110-PN (FBLOCKS)

Modificabile: -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 1
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 7222
Gruppo Par.: -	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** PERCENT	**Lista esperti:** 1

Min	Max	Impostazione di fabbrica
-	-	-

Descrizione: Parametro di visualizzazione per il prodotto Y = X0 * X1 * X2 * X3 dell'istanza MUL 1 del moltiplicatore.

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

p20116 MUL 1 Gruppo di esecuzione / MUL 1 gr. esecuz.

CU_S110-CAN, CU_S110-DP, CU_S110-PN, SERVO_S110-CAN (FBLOCKS), SERVO_S110-DP (FBLOCKS), SERVO_S110-PN (FBLOCKS)

Modificabile: T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 1
Tipo di dati: Integer16	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 7222
Gruppo Par.: -	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1

Min	Max	Impostazione di fabbrica
0	9999	9999

Descrizione: Parametro di impostazione per il gruppo di esecuzione nel quale deve essere richiamata l'istanza MUL 1 del moltiplicatore.

Valore:
0: Gruppo di esecuzione 0
1: Gruppo di esecuzione 1
2: Gruppo di esecuzione 2
3: Gruppo di esecuzione 3
4: Gruppo di esecuzione 4
5: Gruppo di esecuzione 5
6: Gruppo di esecuzione 6
7: Gruppo di esecuzione 7
8: Gruppo di esecuzione 8
9: Gruppo di esecuzione 9
9999: Non calcolare

p20117 MUL 1 Sequenza di esecuzione / MUL 1 Seq. esecuz.

CU_S110-CAN, CU_S110-DP, CU_S110-PN, SERVO_S110-CAN (FBLOCKS), SERVO_S110-DP (FBLOCKS), SERVO_S110-PN (FBLOCKS)

Modificabile: T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 1
Tipo di dati: Unsigned16	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 7222
Gruppo Par.: -	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1

Min	Max	Impostazione di fabbrica
0	32000	280

Descrizione: Parametro di impostazione per la sequenza di esecuzione dell'istanza MUL 1 all'interno del gruppo di esecuzione impostato in p20116.

Nota: I blocchi funzionali con un valore di sequenza di esecuzione minore vengono calcolati prima dei blocchi funzionali con un valore maggiore.

p20118[0...1] CI: DIV 0 Ingressi / DIV 0 Ingressi

CU_S110-CAN, CU_S110-DP, CU_S110-PN, SERVO_S110-CAN (FBLOCKS), SERVO_S110-DP (FBLOCKS), SERVO_S110-PN (FBLOCKS)

Modificabile: T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 1
Tipo di dati: Unsigned32 / FloatingPoint32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 7222
Gruppo Par.: -	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** PERCENT	**Lista esperti:** 1

Min	Max	Impostazione di fabbrica
-	-	0

Descrizione: Impostazione della sorgente del segnale del dividendo X1 e del divisore X2 dell'istanza DIV 0 del divisore.

Indice:
[0] = Dividendo X0
[1] = Divisore X1

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

r20119[0...2] CO: DIV 0 Quoziente / DIV 0 Quoziente

CU_S110-CAN, CU_S110-DP, CU_S110-PN, SERVO_S110-CAN (FBLOCKS), SERVO_S110-DP (FBLOCKS), SERVO_S110-PN (FBLOCKS)

Modificabile: -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 1
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 7222
Gruppo Par.: -	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** PERCENT	**Lista esperti:** 1

Min	Max	Impostazione di fabbrica
-	-	-

Descrizione: Parametro di visualizzazione per il quoziente Y = X1 / X2, il quoziente intero YIN e il resto di divisione MOD = (Y - YIN) x X2 dell'istanza DIV 0 del divisore.

Indice:
[0] = Quoziente Y
[1] = Quoziente intero YIN
[2] = Resto divis. MOD

r20120 BO: DIV 0 Divisore zero QF / DIV 0 Divis.=0 QF

CU_S110-CAN, CU_S110-DP, CU_S110-PN, SERVO_S110-CAN (FBLOCKS), SERVO_S110-DP (FBLOCKS), SERVO_S110-PN (FBLOCKS)

Modificabile: -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 1
Tipo di dati: Unsigned32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 7222
Gruppo Par.: -	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1

Min	Max	Impostazione di fabbrica
-	-	-

Descrizione: Parametro di visualizzazione per il messaggio QF secondo cui il divisore X2 dell'istanza DIV 0 del divisore è uguale a zero.
X2 = 0.0 => QF = 1

p20121 DIV 0 Gruppo di esecuzione / DIV 0 gr. esecuz.

CU_S110-CAN, CU_S110-DP, CU_S110-PN, SERVO_S110-CAN (FBLOCKS), SERVO_S110-DP (FBLOCKS), SERVO_S110-PN (FBLOCKS)

Modificabile: T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 1
Tipo di dati: Integer16	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 7222
Gruppo Par.: -	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1

Min	Max	Impostazione di fabbrica
0	9999	9999

Descrizione: Parametro di impostazione per il gruppo di esecuzione nel quale deve essere richiamata l'istanza DIV 0 del divisore.

Valore:
0: Gruppo di esecuzione 0
1: Gruppo di esecuzione 1
2: Gruppo di esecuzione 2
3: Gruppo di esecuzione 3
4: Gruppo di esecuzione 4
5: Gruppo di esecuzione 5
6: Gruppo di esecuzione 6
7: Gruppo di esecuzione 7
8: Gruppo di esecuzione 8
9: Gruppo di esecuzione 9
9999: Non calcolare

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

p20122 DIV 0 Sequenza di esecuzione / DIV 0 Seq. esecuz.

CU_S110-CAN, CU_S110-DP, CU_S110-PN, SERVO_S110-CAN (FBLOCKS), SERVO_S110-DP (FBLOCKS), SERVO_S110-PN (FBLOCKS)

Modificabile: T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 1
Tipo di dati: Unsigned16	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 7222
Gruppo Par.: -	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1

Min	Max	Impostazione di fabbrica
0	32000	300

Descrizione: Parametro di impostazione per la sequenza di esecuzione dell'istanza DIV 0 all'interno del gruppo di esecuzione impostato in p20121.

Nota: I blocchi funzionali con un valore di sequenza di esecuzione minore vengono calcolati prima dei blocchi funzionali con un valore maggiore.

p20123[0...1] CI: DIV 1 Ingressi / DIV 1 Ingressi

CU_S110-CAN, CU_S110-DP, CU_S110-PN, SERVO_S110-CAN (FBLOCKS), SERVO_S110-DP (FBLOCKS), SERVO_S110-PN (FBLOCKS)

Modificabile: T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 1
Tipo di dati: Unsigned32 / FloatingPoint32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 7222
Gruppo Par.: -	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** PERCENT	**Lista esperti:** 1

Min	Max	Impostazione di fabbrica
-	-	0

Descrizione: Impostazione della sorgente del segnale del dividendo X1 e del divisore X2 dell'istanza DIV 1 del divisore.

Indice:
[0] = Dividendo X0
[1] = Divisore X1

r20124[0...2] CO: DIV 1 Quoziente / DIV 1 Quoziente

CU_S110-CAN, CU_S110-DP, CU_S110-PN, SERVO_S110-CAN (FBLOCKS), SERVO_S110-DP (FBLOCKS), SERVO_S110-PN (FBLOCKS)

Modificabile: -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 1
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 7222
Gruppo Par.: -	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** PERCENT	**Lista esperti:** 1

Min	Max	Impostazione di fabbrica
-	-	-

Descrizione: Parametro di visualizzazione per il quoziente Y = X1 / X2, il quoziente intero YIN e il resto di divisione MOD = (Y - YIN) x X2 dell'istanza DIV 1 del divisore.

Indice:
[0] = Quoziente Y
[1] = Quoziente intero YIN
[2] = Resto divis. MOD

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

r20125 BO: DIV 1 Divisore zero QF / DIV 1 Divis.=0 QF

CU_S110-CAN, CU_S110-DP, CU_S110-PN, SERVO_S110-CAN (FBLOCKS), SERVO_S110-DP (FBLOCKS), SERVO_S110-PN (FBLOCKS)

Modificabile: -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 1
Tipo di dati: Unsigned32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 7222
Gruppo Par.: -	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1

Min	Max	Impostazione di fabbrica
-	-	-

Descrizione: Parametro di visualizzazione per il messaggio QF secondo cui il divisore X2 dell'istanza DIV 1 del divisore è uguale a zero.
X2 = 0.0 => QF = 1

p20126 DIV 1 Gruppo di esecuzione / DIV 1 gr. esecuz.

CU_S110-CAN, CU_S110-DP, CU_S110-PN, SERVO_S110-CAN (FBLOCKS), SERVO_S110-DP (FBLOCKS), SERVO_S110-PN (FBLOCKS)

Modificabile: T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 1
Tipo di dati: Integer16	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 7222
Gruppo Par.: -	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1

Min	Max	Impostazione di fabbrica
0	9999	9999

Descrizione: Parametro di impostazione per il gruppo di esecuzione nel quale deve essere richiamata l'istanza DIV 1 del divisore.

Valore:
0: Gruppo di esecuzione 0
1: Gruppo di esecuzione 1
2: Gruppo di esecuzione 2
3: Gruppo di esecuzione 3
4: Gruppo di esecuzione 4
5: Gruppo di esecuzione 5
6: Gruppo di esecuzione 6
7: Gruppo di esecuzione 7
8: Gruppo di esecuzione 8
9: Gruppo di esecuzione 9
9999: Non calcolare

p20127 DIV 1 Sequenza di esecuzione / DIV 1 Seq. esecuz.

CU_S110-CAN, CU_S110-DP, CU_S110-PN, SERVO_S110-CAN (FBLOCKS), SERVO_S110-DP (FBLOCKS), SERVO_S110-PN (FBLOCKS)

Modificabile: T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 1
Tipo di dati: Unsigned16	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 7222
Gruppo Par.: -	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1

Min	Max	Impostazione di fabbrica
0	32000	310

Descrizione: Parametro di impostazione per la sequenza di esecuzione dell'istanza DIV 1 all'interno del gruppo di esecuzione impostato in p20126.

Nota: I blocchi funzionali con un valore di sequenza di esecuzione minore vengono calcolati prima dei blocchi funzionali con un valore maggiore.

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

p20128 CI: AVA 0 Ingresso X / AVA 0 Ingresso X

CU_S110-CAN, CU_S110-DP, CU_S110-PN, SERVO_S110-CAN (FBLOCKS), SERVO_S110-DP (FBLOCKS), SERVO_S110-PN (FBLOCKS)

Modificabile: T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 1
Tipo di dati: Unsigned32 / FloatingPoint32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 7224
Gruppo Par.: -	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** PERCENT	**Lista esperti:** 1

Min	Max	Impostazione di fabbrica
-	-	0

Descrizione: Impostazione della sorgente del segnale della grandezza di ingresso X dell'istanza AVA 0 del generatore del valore assoluto con analisi del segno.

r20129 CO: AVA 0 Uscita Y / AVA 0 Uscita Y

CU_S110-CAN, CU_S110-DP, CU_S110-PN, SERVO_S110-CAN (FBLOCKS), SERVO_S110-DP (FBLOCKS), SERVO_S110-PN (FBLOCKS)

Modificabile: -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 1
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 7224
Gruppo Par.: -	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** PERCENT	**Lista esperti:** 1

Min	Max	Impostazione di fabbrica
-	-	-

Descrizione: Parametro di visualizzazione per la grandezza di uscita Y dell'istanza AVA 0 del generatore del valore assoluto con analisi del segno.

r20130 BO: AVA 0 Ingresso negativo SN / AVA 0 Ingr.neg. SN

CU_S110-CAN, CU_S110-DP, CU_S110-PN, SERVO_S110-CAN (FBLOCKS), SERVO_S110-DP (FBLOCKS), SERVO_S110-PN (FBLOCKS)

Modificabile: -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 1
Tipo di dati: Unsigned32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 7224
Gruppo Par.: -	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1

Min	Max	Impostazione di fabbrica
-	-	-

Descrizione: Parametro di visualizzazione per il messaggio SN secondo cui la grandezza di ingresso X dell'istanza AVA 0 del generatore del valore assoluto con analisi del segno è negativa.

X < 0.0 => SN = 1

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

p20131 AVA 0 Gruppo di esecuzione / AVA 0 gr. esecuz.

CU_S110-CAN, CU_S110-DP, CU_S110-PN, SERVO_S110-CAN (FBLOCKS), SERVO_S110-DP (FBLOCKS), SERVO_S110-PN (FBLOCKS)

Modificabile: T | **Calcolato:** - | **Livello di accesso:** 1
Tipo di dati: Integer16 | **Indice dinamico:** - | **Schema logico:** 7224
Gruppo Par.: - | **Gruppo delle unità:** - | **Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: - | **Normalizzazione:** - | **Lista esperti:** 1

Min	Max	Impostazione di fabbrica
0	9999	9999

Descrizione: Parametro di impostazione per il gruppo di esecuzione nel quale deve essere richiamata l'istanza AVA 0 del generatore del valore assoluto con analisi del segno.

Valore:
0: Gruppo di esecuzione 0
1: Gruppo di esecuzione 1
2: Gruppo di esecuzione 2
3: Gruppo di esecuzione 3
4: Gruppo di esecuzione 4
5: Gruppo di esecuzione 5
6: Gruppo di esecuzione 6
7: Gruppo di esecuzione 7
8: Gruppo di esecuzione 8
9: Gruppo di esecuzione 9
9999: Non calcolare

p20132 AVA 0 Sequenza di esecuzione / AVA 0 Seq. esecuz.

CU_S110-CAN, CU_S110-DP, CU_S110-PN, SERVO_S110-CAN (FBLOCKS), SERVO_S110-DP (FBLOCKS), SERVO_S110-PN (FBLOCKS)

Modificabile: T | **Calcolato:** - | **Livello di accesso:** 1
Tipo di dati: Unsigned16 | **Indice dinamico:** - | **Schema logico:** 7224
Gruppo Par.: - | **Gruppo delle unità:** - | **Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: - | **Normalizzazione:** - | **Lista esperti:** 1

Min	Max	Impostazione di fabbrica
0	32000	340

Descrizione: Parametro di impostazione per la sequenza di esecuzione dell'istanza AVA 0 all'interno del gruppo di esecuzione impostato in p20131.

Nota: I blocchi funzionali con un valore di sequenza di esecuzione minore vengono calcolati prima dei blocchi funzionali con un valore maggiore.

p20133 CI: AVA 1 Ingresso X / AVA 1 Ingresso X

CU_S110-CAN, CU_S110-DP, CU_S110-PN, SERVO_S110-CAN (FBLOCKS), SERVO_S110-DP (FBLOCKS), SERVO_S110-PN (FBLOCKS)

Modificabile: T | **Calcolato:** - | **Livello di accesso:** 1
Tipo di dati: Unsigned32 / FloatingPoint32 | **Indice dinamico:** - | **Schema logico:** 7224
Gruppo Par.: - | **Gruppo delle unità:** - | **Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: - | **Normalizzazione:** PERCENT | **Lista esperti:** 1

Min	Max	Impostazione di fabbrica
-	-	0

Descrizione: Impostazione della sorgente del segnale della grandezza di ingresso X dell'istanza AVA 1 del generatore del valore assoluto con analisi del segno.

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

r20134 CO: AVA 1 Uscita Y / AVA 1 Uscita Y

CU_S110-CAN, CU_S110-DP, CU_S110-PN, SERVO_S110-CAN (FBLOCKS), SERVO_S110-DP (FBLOCKS), SERVO_S110-PN (FBLOCKS)

Modificabile: -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 1
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 7224
Gruppo Par.: -	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** PERCENT	**Lista esperti:** 1

Min	Max	Impostazione di fabbrica
-	-	-

Descrizione: Parametro di visualizzazione per la grandezza di uscita Y dell'istanza AVA 1 del generatore del valore assoluto con analisi del segno.

r20135 BO: AVA 1 Ingresso negativo SN / AVA 1 Ingr.neg. SN

CU_S110-CAN, CU_S110-DP, CU_S110-PN, SERVO_S110-CAN (FBLOCKS), SERVO_S110-DP (FBLOCKS), SERVO_S110-PN (FBLOCKS)

Modificabile: -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 1
Tipo di dati: Unsigned32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 7224
Gruppo Par.: -	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1

Min	Max	Impostazione di fabbrica
-	-	-

Descrizione: Parametro di visualizzazione per il messaggio SN secondo cui la grandezza di ingresso X dell'istanza AVA 1 del generatore del valore assoluto con analisi del segno è negativa.

X < 0.0 => SN = 1

p20136 AVA 1 Gruppo di esecuzione / AVA 1 gr. esecuz.

CU_S110-CAN, CU_S110-DP, CU_S110-PN, SERVO_S110-CAN (FBLOCKS), SERVO_S110-DP (FBLOCKS), SERVO_S110-PN (FBLOCKS)

Modificabile: T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 1
Tipo di dati: Integer16	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 7224
Gruppo Par.: -	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1

Min	Max	Impostazione di fabbrica
0	9999	9999

Descrizione: Parametro di impostazione per il gruppo di esecuzione nel quale deve essere richiamata l'istanza AVA 1 del generatore del valore assoluto con analisi del segno.

Valore:
0: Gruppo di esecuzione 0
1: Gruppo di esecuzione 1
2: Gruppo di esecuzione 2
3: Gruppo di esecuzione 3
4: Gruppo di esecuzione 4
5: Gruppo di esecuzione 5
6: Gruppo di esecuzione 6
7: Gruppo di esecuzione 7
8: Gruppo di esecuzione 8
9: Gruppo di esecuzione 9
9999: Non calcolare

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

p20137 AVA 1 Sequenza di esecuzione / AVA 1 Seq. esecuz.

CU_S110-CAN, CU_S110-DP, CU_S110-PN, SERVO_S110-CAN (FBLOCKS), SERVO_S110-DP (FBLOCKS), SERVO_S110-PN (FBLOCKS)

Modificabile: T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 1
Tipo di dati: Unsigned16	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 7224
Gruppo Par.: -	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1

Min	Max	Impostazione di fabbrica
0	32000	350

Descrizione: Parametro di impostazione per la sequenza di esecuzione dell'istanza AVA 1 all'interno del gruppo di esecuzione impostato in p20136.

Nota: I blocchi funzionali con un valore di sequenza di esecuzione minore vengono calcolati prima dei blocchi funzionali con un valore maggiore.

p20138 BI: MFP 0 Impulso di ingresso I / MFP 0 Imp.ingr. I

CU_S110-CAN, CU_S110-DP, CU_S110-PN, SERVO_S110-CAN (FBLOCKS), SERVO_S110-DP (FBLOCKS), SERVO_S110-PN (FBLOCKS)

Modificabile: T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 1
Tipo di dati: Unsigned32 / Binary	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 7230
Gruppo Par.: -	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1

Min	Max	Impostazione di fabbrica
-	-	0

Descrizione: Impostazione della sorgente del segnale dell'impulso di ingresso I dell'istanza MFP 0 del generatore di impulsi.

p20139 MFP 0 Durata impulsi in ms / MFP 0 Dur. imp. ms

CU_S110-CAN, CU_S110-DP, CU_S110-PN, SERVO_S110-CAN (FBLOCKS), SERVO_S110-DP (FBLOCKS), SERVO_S110-PN (FBLOCKS)

Modificabile: T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 1
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 7230
Gruppo Par.: -	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1

Min	Max	Impostazione di fabbrica
0.00	60000.00	0.00

Descrizione: Parametro di impostazione per la durata degli impulsi T in millisecondi dell'istanza MFP 0 del generatore di impulsi.

r20140 BO: MFP 0 Uscita Q / MFP 0 Uscita Q

CU_S110-CAN, CU_S110-DP, CU_S110-PN, SERVO_S110-CAN (FBLOCKS), SERVO_S110-DP (FBLOCKS), SERVO_S110-PN (FBLOCKS)

Modificabile: -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 1
Tipo di dati: Unsigned32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 7230
Gruppo Par.: -	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1

Min	Max	Impostazione di fabbrica
-	-	-

Descrizione: Parametro di visualizzazione per l'impulso di uscita Q dell'istanza MFP 0 del generatore di impulsi.

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

p20141 MFP 0 Gruppo di esecuzione / MFP 0 gr. esec.

CU_S110-CAN, CU_S110-DP, CU_S110-PN, SERVO_S110-CAN (FBLOCKS), SERVO_S110-DP (FBLOCKS), SERVO_S110-PN (FBLOCKS)

Modificabile: T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 1
Tipo di dati: Integer16	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 7230
Gruppo Par.: -	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1

Min	Max	Impostazione di fabbrica
0	9999	9999

Descrizione: Parametro di impostazione per il gruppo di esecuzione nel quale deve essere richiamata l'istanza MFP 0 del generatore di impulsi.

Valore:
0: Gruppo di esecuzione 0
1: Gruppo di esecuzione 1
2: Gruppo di esecuzione 2
3: Gruppo di esecuzione 3
4: Gruppo di esecuzione 4
5: Gruppo di esecuzione 5
6: Gruppo di esecuzione 6
7: Gruppo di esecuzione 7
8: Gruppo di esecuzione 8
9: Gruppo di esecuzione 9
9999: Non calcolare

p20142 MFP 0 Sequenza di esecuzione / MFP 0 Seq. esecuz.

CU_S110-CAN, CU_S110-DP, CU_S110-PN, SERVO_S110-CAN (FBLOCKS), SERVO_S110-DP (FBLOCKS), SERVO_S110-PN (FBLOCKS)

Modificabile: T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 1
Tipo di dati: Unsigned16	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 7230
Gruppo Par.: -	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1

Min	Max	Impostazione di fabbrica
0	32000	370

Descrizione: Parametro di impostazione per la sequenza di esecuzione dell'istanza MFP 0 all'interno del gruppo di esecuzione impostato in p20141.

Nota: I blocchi funzionali con un valore di sequenza di esecuzione minore vengono calcolati prima dei blocchi funzionali con un valore maggiore.

p20143 BI: MFP 1 Impulso di ingresso I / MFP 1 Imp.ingr. I

CU_S110-CAN, CU_S110-DP, CU_S110-PN, SERVO_S110-CAN (FBLOCKS), SERVO_S110-DP (FBLOCKS), SERVO_S110-PN (FBLOCKS)

Modificabile: T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 1
Tipo di dati: Unsigned32 / Binary	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 7230
Gruppo Par.: -	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1

Min	Max	Impostazione di fabbrica
-	-	0

Descrizione: Impostazione della sorgente del segnale dell'impulso di ingresso I dell'istanza MFP 1 del generatore di impulsi.

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

p20144 MFP 1 Durata impulsi in ms / MFP 1 Dur. imp. ms

CU_S110-CAN, CU_S110-DP, CU_S110-PN, SERVO_S110-CAN (FBLOCKS), SERVO_S110-DP (FBLOCKS), SERVO_S110-PN (FBLOCKS)

Modificabile: T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 1
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 7230
Gruppo Par.: -	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1

Min	Max	Impostazione di fabbrica
0.00	60000.00	0.00

Descrizione: Parametro di impostazione per la durata degli impulsi T in millisecondi dell'istanza MFP 1 del generatore di impulsi.

r20145 BO: MFP 1 Uscita Q / MFP 1 Uscita Q

CU_S110-CAN, CU_S110-DP, CU_S110-PN, SERVO_S110-CAN (FBLOCKS), SERVO_S110-DP (FBLOCKS), SERVO_S110-PN (FBLOCKS)

Modificabile: -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 1
Tipo di dati: Unsigned32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 7230
Gruppo Par.: -	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1

Min	Max	Impostazione di fabbrica
-	-	-

Descrizione: Parametro di visualizzazione per l'impulso di uscita Q dell'istanza MFP 1 del generatore di impulsi.

p20146 MFP 1 Gruppo di esecuzione / MFP 1 gr. esec.

CU_S110-CAN, CU_S110-DP, CU_S110-PN, SERVO_S110-CAN (FBLOCKS), SERVO_S110-DP (FBLOCKS), SERVO_S110-PN (FBLOCKS)

Modificabile: T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 1
Tipo di dati: Integer16	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 7230
Gruppo Par.: -	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1

Min	Max	Impostazione di fabbrica
0	9999	9999

Descrizione: Parametro di impostazione per il gruppo di esecuzione nel quale deve essere richiamata l'istanza MFP 1 del generatore di impulsi.

Valore:
0: Gruppo di esecuzione 0
1: Gruppo di esecuzione 1
2: Gruppo di esecuzione 2
3: Gruppo di esecuzione 3
4: Gruppo di esecuzione 4
5: Gruppo di esecuzione 5
6: Gruppo di esecuzione 6
7: Gruppo di esecuzione 7
8: Gruppo di esecuzione 8
9: Gruppo di esecuzione 9
9999: Non calcolare

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

p20147 MFP 1 Sequenza di esecuzione / MFP 1 Seq. esecuz.

CU_S110-CAN, CU_S110-DP, CU_S110-PN, SERVO_S110-CAN (FBLOCKS), SERVO_S110-DP (FBLOCKS), SERVO_S110-PN (FBLOCKS)

Modificabile: T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 1
Tipo di dati: Unsigned16	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 7230
Gruppo Par.: -	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1

Min	Max	Impostazione di fabbrica
0	32000	380

Descrizione: Parametro di impostazione per la sequenza di esecuzione dell'istanza MFP 1 all'interno del gruppo di esecuzione impostato in p20146.

Nota: I blocchi funzionali con un valore di sequenza di esecuzione minore vengono calcolati prima dei blocchi funzionali con un valore maggiore.

p20148 BI: PLC 0 Impulso di ingresso I / PLC 0 Imp.ingr. I

CU_S110-CAN, CU_S110-DP, CU_S110-PN, SERVO_S110-CAN (FBLOCKS), SERVO_S110-DP (FBLOCKS), SERVO_S110-PN (FBLOCKS)

Modificabile: T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 1
Tipo di dati: Unsigned32 / Binary	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 7230
Gruppo Par.: -	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1

Min	Max	Impostazione di fabbrica
-	-	0

Descrizione: Impostazione della sorgente del segnale dell'impulso di ingresso I dell'istanza PCL 0 del riduttore di impulsi.

p20149 PCL 0 Durata impulsi in ms / PCL 0 Dur. imp. ms

CU_S110-CAN, CU_S110-DP, CU_S110-PN, SERVO_S110-CAN (FBLOCKS), SERVO_S110-DP (FBLOCKS), SERVO_S110-PN (FBLOCKS)

Modificabile: T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 1
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 7230
Gruppo Par.: -	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1

Min	Max	Impostazione di fabbrica
0.00	60000.00	0.00

Descrizione: Parametro di impostazione per la durata degli impulsi T in millisecondi dell'istanza PCL 0 del riduttore di impulsi.

r20150 BO: PLC 0 Uscita Q / PLC 0 Uscita Q

CU_S110-CAN, CU_S110-DP, CU_S110-PN, SERVO_S110-CAN (FBLOCKS), SERVO_S110-DP (FBLOCKS), SERVO_S110-PN (FBLOCKS)

Modificabile: -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 1
Tipo di dati: Unsigned32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 7230
Gruppo Par.: -	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1

Min	Max	Impostazione di fabbrica
-	-	-

Descrizione: Parametro di visualizzazione per l'impulso di uscita Q dell'istanza PLC 0 del riduttore di impulsi.

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

p20151 PCL 0 Gruppo di esecuzione / PCL 0 gr. esecuz.

CU_S110-CAN, CU_S110-DP, CU_S110-PN, SERVO_S110-CAN (FBLOCKS), SERVO_S110-DP (FBLOCKS), SERVO_S110-PN (FBLOCKS)

Modificabile: T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 1
Tipo di dati: Integer16	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 7230
Gruppo Par.: -	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1

Min	Max	Impostazione di fabbrica
0	9999	9999

Descrizione: Parametro di impostazione per il gruppo di esecuzione nel quale deve essere richiamata l'istanza PLC 0 del riduttore di impulsi.

Valore:
0: Gruppo di esecuzione 0
1: Gruppo di esecuzione 1
2: Gruppo di esecuzione 2
3: Gruppo di esecuzione 3
4: Gruppo di esecuzione 4
5: Gruppo di esecuzione 5
6: Gruppo di esecuzione 6
7: Gruppo di esecuzione 7
8: Gruppo di esecuzione 8
9: Gruppo di esecuzione 9
9999: Non calcolare

p20152 PLC 0 Sequenza di esecuzione / PLC 0 Seq. esecuz.

CU_S110-CAN, CU_S110-DP, CU_S110-PN, SERVO_S110-CAN (FBLOCKS), SERVO_S110-DP (FBLOCKS), SERVO_S110-PN (FBLOCKS)

Modificabile: T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 1
Tipo di dati: Unsigned16	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 7230
Gruppo Par.: -	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1

Min	Max	Impostazione di fabbrica
0	32000	400

Descrizione: Parametro di impostazione per la sequenza di esecuzione dell'istanza PLC 0 all'interno del gruppo di esecuzione impostato in p20151.

Nota: I blocchi funzionali con un valore di sequenza di esecuzione minore vengono calcolati prima dei blocchi funzionali con un valore maggiore.

p20153 BI: PLC 1 Impulso di ingresso I / PLC 1 Imp.ingr. I

CU_S110-CAN, CU_S110-DP, CU_S110-PN, SERVO_S110-CAN (FBLOCKS), SERVO_S110-DP (FBLOCKS), SERVO_S110-PN (FBLOCKS)

Modificabile: T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 1
Tipo di dati: Unsigned32 / Binary	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 7230
Gruppo Par.: -	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1

Min	Max	Impostazione di fabbrica
-	-	0

Descrizione: Impostazione della sorgente del segnale dell'impulso di ingresso I dell'istanza PCL 1 del riduttore di impulsi.

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

p20154 PCL 1 Durata impulsi in ms / PCL 1 Dur. imp. ms

CU_S110-CAN, CU_S110-DP, CU_S110-PN, SERVO_S110-CAN (FBLOCKS), SERVO_S110-DP (FBLOCKS), SERVO_S110-PN (FBLOCKS)

Modificabile: T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 1
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 7230
Gruppo Par.: -	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1

Min	Max	Impostazione di fabbrica
0.00	60000.00	0.00

Descrizione: Parametro di impostazione per la durata degli impulsi T in millisecondi dell'istanza PCL 1 del riduttore di impulsi.

r20155 BO: PLC 1 Uscita Q / PLC 1 Uscita Q

CU_S110-CAN, CU_S110-DP, CU_S110-PN, SERVO_S110-CAN (FBLOCKS), SERVO_S110-DP (FBLOCKS), SERVO_S110-PN (FBLOCKS)

Modificabile: -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 1
Tipo di dati: Unsigned32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 7230
Gruppo Par.: -	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1

Min	Max	Impostazione di fabbrica
-	-	-

Descrizione: Parametro di visualizzazione per l'impulso di uscita Q dell'istanza PLC 1 del riduttore di impulsi.

p20156 PCL 1 Gruppo di esecuzione / PCL 1 gr. esecuz.

CU_S110-CAN, CU_S110-DP, CU_S110-PN, SERVO_S110-CAN (FBLOCKS), SERVO_S110-DP (FBLOCKS), SERVO_S110-PN (FBLOCKS)

Modificabile: T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 1
Tipo di dati: Integer16	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 7230
Gruppo Par.: -	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1

Min	Max	Impostazione di fabbrica
0	9999	9999

Descrizione: Parametro di impostazione per il gruppo di esecuzione nel quale deve essere richiamata l'istanza PLC 1 del riduttore di impulsi.

Valore:
0: Gruppo di esecuzione 0
1: Gruppo di esecuzione 1
2: Gruppo di esecuzione 2
3: Gruppo di esecuzione 3
4: Gruppo di esecuzione 4
5: Gruppo di esecuzione 5
6: Gruppo di esecuzione 6
7: Gruppo di esecuzione 7
8: Gruppo di esecuzione 8
9: Gruppo di esecuzione 9
9999: Non calcolare

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

p20157 PLC 1 Sequenza di esecuzione / PLC 1 Seq. esecuz.

CU_S110-CAN, CU_S110-DP, CU_S110-PN, SERVO_S110-CAN (FBLOCKS), SERVO_S110-DP (FBLOCKS), SERVO_S110-PN (FBLOCKS)

Modificabile: T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 1
Tipo di dati: Unsigned16	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 7230
Gruppo Par.: -	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1

Min	Max	Impostazione di fabbrica
0	32000	410

Descrizione: Parametro di impostazione per la sequenza di esecuzione dell'istanza PLC 1 all'interno del gruppo di esecuzione impostato in p20156.

Nota: I blocchi funzionali con un valore di sequenza di esecuzione minore vengono calcolati prima dei blocchi funzionali con un valore maggiore.

p20158 BI: PDE 0 Impulso di ingresso I / PDE 0 Imp.ingr. I

CU_S110-CAN, CU_S110-DP, CU_S110-PN, SERVO_S110-CAN (FBLOCKS), SERVO_S110-DP (FBLOCKS), SERVO_S110-PN (FBLOCKS)

Modificabile: T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 1
Tipo di dati: Unsigned32 / Binary	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 7232
Gruppo Par.: -	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1

Min	Max	Impostazione di fabbrica
-	-	0

Descrizione: Impostazione della sorgente del segnale dell'impulso di ingresso I dell'istanza PDE 0 del dispositivo di ritardo di inserzione.

p20159 PDE 0 Tempo di ritardo impulsi in ms / PDE 0 t_ritardo ms

CU_S110-CAN, CU_S110-DP, CU_S110-PN, SERVO_S110-CAN (FBLOCKS), SERVO_S110-DP (FBLOCKS), SERVO_S110-PN (FBLOCKS)

Modificabile: T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 1
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 7232
Gruppo Par.: -	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1

Min	Max	Impostazione di fabbrica
0.00	60000.00	0.00

Descrizione: Parametro di impostazione per il tempo di ritardo degli impulsi T in millisecondi dell'istanza PDE 0 del dispositivo di ritardo di inserzione.

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

r20160 BO: PDE 0 Uscita Q / PDE 0 Uscita Q

CU_S110-CAN, CU_S110-DP, CU_S110-PN, SERVO_S110-CAN (FBLOCKS), SERVO_S110-DP (FBLOCKS), SERVO_S110-PN (FBLOCKS)

Modificabile: -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 1
Tipo di dati: Unsigned32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 7232
Gruppo Par.: -	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1

Min	Max	Impostazione di fabbrica
-	-	-

Descrizione: Parametro di visualizzazione per l'impulso di uscita Q dell'istanza PDE 0 del dispositivo di ritardo di inserzione.

p20161 PDE 0 Gruppo di esecuzione / PDE 0 gr. esecuz.

CU_S110-CAN, CU_S110-DP, CU_S110-PN, SERVO_S110-CAN (FBLOCKS), SERVO_S110-DP (FBLOCKS), SERVO_S110-PN (FBLOCKS)

Modificabile: T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 1
Tipo di dati: Integer16	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 7232
Gruppo Par.: -	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1

Min	Max	Impostazione di fabbrica
0	9999	9999

Descrizione: Parametro di impostazione per il gruppo di esecuzione nel quale deve essere richiamata l'istanza PDE 0 del dispositivo di ritardo di inserzione.

Valore:
0: Gruppo di esecuzione 0
1: Gruppo di esecuzione 1
2: Gruppo di esecuzione 2
3: Gruppo di esecuzione 3
4: Gruppo di esecuzione 4
5: Gruppo di esecuzione 5
6: Gruppo di esecuzione 6
7: Gruppo di esecuzione 7
8: Gruppo di esecuzione 8
9: Gruppo di esecuzione 9
9999: Non calcolare

p20162 PDE 0 Sequenza di esecuzione / PDE 0 Seq. esecuz.

CU_S110-CAN, CU_S110-DP, CU_S110-PN, SERVO_S110-CAN (FBLOCKS), SERVO_S110-DP (FBLOCKS), SERVO_S110-PN (FBLOCKS)

Modificabile: T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 1
Tipo di dati: Unsigned16	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 7232
Gruppo Par.: -	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1

Min	Max	Impostazione di fabbrica
0	32000	430

Descrizione: Parametro di impostazione per la sequenza di esecuzione dell'istanza PDE 0 all'interno del gruppo di esecuzione impostato in p20161.

Nota: I blocchi funzionali con un valore di sequenza di esecuzione minore vengono calcolati prima dei blocchi funzionali con un valore maggiore.

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

p20163 BI: PDE 1 Impulso di ingresso I / PDE 1 Imp.ingr. I

CU_S110-CAN, CU_S110-DP, CU_S110-PN, SERVO_S110-CAN (FBLOCKS), SERVO_S110-DP (FBLOCKS), SERVO_S110-PN (FBLOCKS)

Modificabile: T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 1
Tipo di dati: Unsigned32 / Binary	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 7232
Gruppo Par.: -	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1

Min	Max	Impostazione di fabbrica
-	-	0

Descrizione: Impostazione della sorgente del segnale dell'impulso di ingresso I dell'istanza PDE 1 del dispositivo di ritardo di inserzione.

p20164 PDE 1 Tempo di ritardo impulsi in ms / PDE 1 t_ritardo ms

CU_S110-CAN, CU_S110-DP, CU_S110-PN, SERVO_S110-CAN (FBLOCKS), SERVO_S110-DP (FBLOCKS), SERVO_S110-PN (FBLOCKS)

Modificabile: T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 1
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 7232
Gruppo Par.: -	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1

Min	Max	Impostazione di fabbrica
0.00	60000.00	0.00

Descrizione: Parametro di impostazione per il tempo di ritardo degli impulsi T in millisecondi dell'istanza PDE 1 del dispositivo di ritardo di inserzione.

r20165 BO: PDE 1 Uscita Q / PDE 1 Uscita Q

CU_S110-CAN, CU_S110-DP, CU_S110-PN, SERVO_S110-CAN (FBLOCKS), SERVO_S110-DP (FBLOCKS), SERVO_S110-PN (FBLOCKS)

Modificabile: -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 1
Tipo di dati: Unsigned32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 7232
Gruppo Par.: -	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1

Min	Max	Impostazione di fabbrica
-	-	-

Descrizione: Parametro di visualizzazione per l'impulso di uscita Q dell'istanza PDE 1 del dispositivo di ritardo di inserzione.

p20166 PDE 1 Gruppo di esecuzione / PDE 1 gr. esecuz.

CU_S110-CAN, CU_S110-DP, CU_S110-PN, SERVO_S110-CAN (FBLOCKS), SERVO_S110-DP (FBLOCKS), SERVO_S110-PN (FBLOCKS)

Modificabile: T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 1
Tipo di dati: Integer16	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 7232
Gruppo Par.: -	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1

Min	Max	Impostazione di fabbrica
0	9999	9999

Descrizione: Parametro di impostazione per il gruppo di esecuzione nel quale deve essere richiamata l'istanza PDE 1 del dispositivo di ritardo di inserzione.

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

Valore:

0: Gruppo di esecuzione 0
1: Gruppo di esecuzione 1
2: Gruppo di esecuzione 2
3: Gruppo di esecuzione 3
4: Gruppo di esecuzione 4
5: Gruppo di esecuzione 5
6: Gruppo di esecuzione 6
7: Gruppo di esecuzione 7
8: Gruppo di esecuzione 8
9: Gruppo di esecuzione 9
9999: Non calcolare

p20167 PDE 1 Sequenza di esecuzione / PDE 1 Seq. esecuz.

CU_S110-CAN, CU_S110-DP, CU_S110-PN, SERVO_S110-CAN (FBLOCKS), SERVO_S110-DP (FBLOCKS), SERVO_S110-PN (FBLOCKS)

Modificabile: T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 1
Tipo di dati: Unsigned16	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 7232
Gruppo Par.: -	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1

Min	Max	Impostazione di fabbrica
0	32000	440

Descrizione: Parametro di impostazione per la sequenza di esecuzione dell'istanza PDE 1 all'interno del gruppo di esecuzione impostato in p20166.

Nota: I blocchi funzionali con un valore di sequenza di esecuzione minore vengono calcolati prima dei blocchi funzionali con un valore maggiore.

p20168 BI: PDF 0 Impulso di ingresso I / PDF 0 Imp.ingr. I

CU_S110-CAN, CU_S110-DP, CU_S110-PN, SERVO_S110-CAN (FBLOCKS), SERVO_S110-DP (FBLOCKS), SERVO_S110-PN (FBLOCKS)

Modificabile: T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 1
Tipo di dati: Unsigned32 / Binary	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 7232
Gruppo Par.: -	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1

Min	Max	Impostazione di fabbrica
-	-	0

Descrizione: Impostazione della sorgente del segnale dell'impulso di ingresso I dell'istanza PDF 0 del dispositivo di ritardo di disinserzione.

p20169 PDF 0 Tempo di prolungamento impulsi in ms / PDF 0 t_prolung.ms

CU_S110-CAN, CU_S110-DP, CU_S110-PN, SERVO_S110-CAN (FBLOCKS), SERVO_S110-DP (FBLOCKS), SERVO_S110-PN (FBLOCKS)

Modificabile: T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 1
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 7232
Gruppo Par.: -	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1

Min	Max	Impostazione di fabbrica
0.00	60000.00	0.00

Descrizione: Parametro di impostazione per il tempo di prolungamento degli impulsi T in millisecondi dell'istanza PDF 0 del dispositivo di ritardo di disinserzione.

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

r20170 BO: PDF 0 Uscita Q / PDF 0 Uscita Q

CU_S110-CAN, CU_S110-DP, CU_S110-PN, SERVO_S110-CAN (FBLOCKS), SERVO_S110-DP (FBLOCKS), SERVO_S110-PN (FBLOCKS)

Modificabile: -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 1
Tipo di dati: Unsigned32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 7232
Gruppo Par.: -	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1

Min	Max	Impostazione di fabbrica
-	-	-

Descrizione: Parametro di visualizzazione per l'impulso di uscita Q dell'istanza PDF 0 del dispositivo di ritardo di disinserzione.

p20171 PDF 0 Gruppo di esecuzione / PDF 0 gr. esecuz.

CU_S110-CAN, CU_S110-DP, CU_S110-PN, SERVO_S110-CAN (FBLOCKS), SERVO_S110-DP (FBLOCKS), SERVO_S110-PN (FBLOCKS)

Modificabile: T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 1
Tipo di dati: Integer16	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 7232
Gruppo Par.: -	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1

Min	Max	Impostazione di fabbrica
0	9999	9999

Descrizione: Parametro di impostazione per il gruppo di esecuzione nel quale deve essere richiamata l'istanza PDF 0 del dispositivo di ritardo di disinserzione.

Valore:
0: Gruppo di esecuzione 0
1: Gruppo di esecuzione 1
2: Gruppo di esecuzione 2
3: Gruppo di esecuzione 3
4: Gruppo di esecuzione 4
5: Gruppo di esecuzione 5
6: Gruppo di esecuzione 6
7: Gruppo di esecuzione 7
8: Gruppo di esecuzione 8
9: Gruppo di esecuzione 9
9999: Non calcolare

p20172 PDF 0 Sequenza di esecuzione / PDF 0 Seq. esecuz.

CU_S110-CAN, CU_S110-DP, CU_S110-PN, SERVO_S110-CAN (FBLOCKS), SERVO_S110-DP (FBLOCKS), SERVO_S110-PN (FBLOCKS)

Modificabile: T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 1
Tipo di dati: Unsigned16	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 7232
Gruppo Par.: -	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1

Min	Max	Impostazione di fabbrica
0	32000	460

Descrizione: Parametro di impostazione per la sequenza di esecuzione dell'istanza PDF 0 all'interno del gruppo di esecuzione impostato in p20171.

Nota: I blocchi funzionali con un valore di sequenza di esecuzione minore vengono calcolati prima dei blocchi funzionali con un valore maggiore.

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

p20173 BI: PDF 1 Impulso di ingresso I / PDF 1 Imp.ingr. I

CU_S110-CAN, CU_S110-DP, CU_S110-PN, SERVO_S110-CAN (FBLOCKS), SERVO_S110-DP (FBLOCKS), SERVO_S110-PN (FBLOCKS)

Modificabile: T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 1
Tipo di dati: Unsigned32 / Binary	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 7232
Gruppo Par.: -	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1

Min	Max	Impostazione di fabbrica
-	-	0

Descrizione: Impostazione della sorgente del segnale dell'impulso di ingresso I dell'istanza PDF 1 del dispositivo di ritardo di disinserzione.

p20174 PDF 1 Tempo di prolungamento impulsi in ms / PDF 1 t_prolung.ms

CU_S110-CAN, CU_S110-DP, CU_S110-PN, SERVO_S110-CAN (FBLOCKS), SERVO_S110-DP (FBLOCKS), SERVO_S110-PN (FBLOCKS)

Modificabile: T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 1
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 7232
Gruppo Par.: -	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1

Min	Max	Impostazione di fabbrica
0.00	60000.00	0.00

Descrizione: Parametro di impostazione per il tempo di prolungamento degli impulsi T in millisecondi dell'istanza PDF 1 del dispositivo di ritardo di disinserzione.

r20175 BO: PDF 1 Uscita Q / PDF 1 Uscita Q

CU_S110-CAN, CU_S110-DP, CU_S110-PN, SERVO_S110-CAN (FBLOCKS), SERVO_S110-DP (FBLOCKS), SERVO_S110-PN (FBLOCKS)

Modificabile: -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 1
Tipo di dati: Unsigned32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 7232
Gruppo Par.: -	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1

Min	Max	Impostazione di fabbrica
-	-	-

Descrizione: Parametro di visualizzazione per l'impulso di uscita Q dell'istanza PDF 1 del dispositivo di ritardo di disinserzione.

p20176 PDF 1 Gruppo di esecuzione / PDF 1 gr. esecuz.

CU_S110-CAN, CU_S110-DP, CU_S110-PN, SERVO_S110-CAN (FBLOCKS), SERVO_S110-DP (FBLOCKS), SERVO_S110-PN (FBLOCKS)

Modificabile: T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 1
Tipo di dati: Integer16	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 7232
Gruppo Par.: -	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1

Min	Max	Impostazione di fabbrica
0	9999	9999

Descrizione: Parametro di impostazione per il gruppo di esecuzione nel quale deve essere richiamata l'istanza PDF 1 del dispositivo di ritardo di disinserzione.

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

Valore:
0: Gruppo di esecuzione 0
1: Gruppo di esecuzione 1
2: Gruppo di esecuzione 2
3: Gruppo di esecuzione 3
4: Gruppo di esecuzione 4
5: Gruppo di esecuzione 5
6: Gruppo di esecuzione 6
7: Gruppo di esecuzione 7
8: Gruppo di esecuzione 8
9: Gruppo di esecuzione 9
9999: Non calcolare

p20177 PDF 1 Sequenza di esecuzione / PDF 1 Seq. esecuz.

CU_S110-CAN, CU_S110-DP, CU_S110-PN, SERVO_S110-CAN (FBLOCKS), SERVO_S110-DP (FBLOCKS), SERVO_S110-PN (FBLOCKS)

Modificabile: T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 1
Tipo di dati: Unsigned16	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 7232
Gruppo Par.: -	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1

Min	Max	Impostazione di fabbrica
0	32000	470

Descrizione: Parametro di impostazione per la sequenza di esecuzione dell'istanza PDF 1 all'interno del gruppo di esecuzione impostato in p20176.

Nota: I blocchi funzionali con un valore di sequenza di esecuzione minore vengono calcolati prima dei blocchi funzionali con un valore maggiore.

p20178[0...1] BI: PST 0 Ingressi / PST 0 Ingressi

CU_S110-CAN, CU_S110-DP, CU_S110-PN, SERVO_S110-CAN (FBLOCKS), SERVO_S110-DP (FBLOCKS), SERVO_S110-PN (FBLOCKS)

Modificabile: T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 1
Tipo di dati: Unsigned32 / Binary	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 7234
Gruppo Par.: -	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1

Min	Max	Impostazione di fabbrica
-	-	0

Descrizione: Impostazione della sorgente del segnale per l'impulso di ingresso I e l'ingresso di reset R dell'istanza PST 0 del prolungatore di impulsi.

Indice:
[0] = Impulso ingresso I
[1] = Ingresso reset R

p20179 PST 0 Durata impulsi in ms / PST 0 Dur. imp. ms

CU_S110-CAN, CU_S110-DP, CU_S110-PN, SERVO_S110-CAN (FBLOCKS), SERVO_S110-DP (FBLOCKS), SERVO_S110-PN (FBLOCKS)

Modificabile: T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 1
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 7234
Gruppo Par.: -	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1

Min	Max	Impostazione di fabbrica
0.00	60000.00	0.00

Descrizione: Parametro di impostazione per la durata degli impulsi T in millisecondi dell'istanza PST 0 del prolungatore di impulsi.

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

r20180 BO: PST 0 Uscita Q / PST 0 Uscita Q

CU_S110-CAN, CU_S110-DP, CU_S110-PN, SERVO_S110-CAN (FBLOCKS), SERVO_S110-DP (FBLOCKS), SERVO_S110-PN (FBLOCKS)

Modificabile: -
Calcolato: -
Livello di accesso: 1
Tipo di dati: Unsigned32
Indice dinamico: -
Schema logico: 7234
Gruppo Par.: -
Gruppo delle unità: -
Selezione unità: -
Non con tipo mot.: -
Normalizzazione: -
Lista esperti: 1

Min	Max	Impostazione di fabbrica
-	-	-

Descrizione: Parametro di visualizzazione per l'impulso di uscita Q dell'istanza PST 0 del prolungatore di impulsi

p20181 PST 0 Gruppo di esecuzione / PST 0 gr. esecuz.

CU_S110-CAN, CU_S110-DP, CU_S110-PN, SERVO_S110-CAN (FBLOCKS), SERVO_S110-DP (FBLOCKS), SERVO_S110-PN (FBLOCKS)

Modificabile: T
Calcolato: -
Livello di accesso: 1
Tipo di dati: Integer16
Indice dinamico: -
Schema logico: 7234
Gruppo Par.: -
Gruppo delle unità: -
Selezione unità: -
Non con tipo mot.: -
Normalizzazione: -
Lista esperti: 1

Min	Max	Impostazione di fabbrica
0	9999	9999

Descrizione: Parametro di impostazione per il gruppo di esecuzione nel quale deve essere richiamata l'istanza PST 0 del prolungatore di impulsi.

Valore:
0: Gruppo di esecuzione 0
1: Gruppo di esecuzione 1
2: Gruppo di esecuzione 2
3: Gruppo di esecuzione 3
4: Gruppo di esecuzione 4
5: Gruppo di esecuzione 5
6: Gruppo di esecuzione 6
7: Gruppo di esecuzione 7
8: Gruppo di esecuzione 8
9: Gruppo di esecuzione 9
9999: Non calcolare

p20182 PST 0 Sequenza di esecuzione / PST 0 Seq. esecuz.

CU_S110-CAN, CU_S110-DP, CU_S110-PN, SERVO_S110-CAN (FBLOCKS), SERVO_S110-DP (FBLOCKS), SERVO_S110-PN (FBLOCKS)

Modificabile: T
Calcolato: -
Livello di accesso: 1
Tipo di dati: Unsigned16
Indice dinamico: -
Schema logico: 7234
Gruppo Par.: -
Gruppo delle unità: -
Selezione unità: -
Non con tipo mot.: -
Normalizzazione: -
Lista esperti: 1

Min	Max	Impostazione di fabbrica
0	7999	490

Descrizione: Parametro di impostazione per la sequenza di esecuzione dell'istanza PST 0 all'interno del gruppo di esecuzione impostato in p20181.

Nota: I blocchi funzionali con un valore di sequenza di esecuzione minore vengono calcolati prima dei blocchi funzionali con un valore maggiore.

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

p20183[0...1] BI: PST 1 Ingressi / PST 1 Ingressi

CU_S110-CAN, CU_S110-DP, CU_S110-PN, SERVO_S110-CAN (FBLOCKS), SERVO_S110-DP (FBLOCKS), SERVO_S110-PN (FBLOCKS)

Modificabile: T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 1
Tipo di dati: Unsigned32 / Binary	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 7234
Gruppo Par.: -	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1

Min	Max	Impostazione di fabbrica
-	-	0

Descrizione: Impostazione della sorgente del segnale per l'impulso di ingresso I e l'ingresso di reset R dell'istanza PST 1 del prolungatore di impulsi.

Indice: [0] = Impulso ingresso I
[1] = Ingresso reset R

p20184 PST 1 Durata impulsi in ms / PST 1 Dur. imp. ms

CU_S110-CAN, CU_S110-DP, CU_S110-PN, SERVO_S110-CAN (FBLOCKS), SERVO_S110-DP (FBLOCKS), SERVO_S110-PN (FBLOCKS)

Modificabile: T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 1
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 7234
Gruppo Par.: -	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1

Min	Max	Impostazione di fabbrica
0.00	60000.00	0.00

Descrizione: Parametro di impostazione per la durata degli impulsi T in millisecondi dell'istanza PST 1 del prolungatore di impulsi.

r20185 BO: PST 1 Uscita Q / PST 1 Uscita Q

CU_S110-CAN, CU_S110-DP, CU_S110-PN, SERVO_S110-CAN (FBLOCKS), SERVO_S110-DP (FBLOCKS), SERVO_S110-PN (FBLOCKS)

Modificabile: -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 1
Tipo di dati: Unsigned32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 7234
Gruppo Par.: -	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1

Min	Max	Impostazione di fabbrica
-	-	-

Descrizione: Parametro di visualizzazione per l'impulso di uscita Q dell'istanza PST 1 del prolungatore di impulsi

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

p20186 PST 1 Gruppo di esecuzione / PST 1 gr. esecuz.

CU_S110-CAN, CU_S110-DP, CU_S110-PN, SERVO_S110-CAN (FBLOCKS), SERVO_S110-DP (FBLOCKS), SERVO_S110-PN (FBLOCKS)

Modificabile: T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 1
Tipo di dati: Integer16	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 7234
Gruppo Par.: -	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1

Min	Max	Impostazione di fabbrica
0	9999	9999

Descrizione: Parametro di impostazione per il gruppo di esecuzione nel quale deve essere richiamata l'istanza PST 1 del prolungatore di impulsi.

Valore:
0: Gruppo di esecuzione 0
1: Gruppo di esecuzione 1
2: Gruppo di esecuzione 2
3: Gruppo di esecuzione 3
4: Gruppo di esecuzione 4
5: Gruppo di esecuzione 5
6: Gruppo di esecuzione 6
7: Gruppo di esecuzione 7
8: Gruppo di esecuzione 8
9: Gruppo di esecuzione 9
9999: Non calcolare

p20187 PST 1 Sequenza di esecuzione / PST 1 Seq. esecuz.

CU_S110-CAN, CU_S110-DP, CU_S110-PN, SERVO_S110-CAN (FBLOCKS), SERVO_S110-DP (FBLOCKS), SERVO_S110-PN (FBLOCKS)

Modificabile: T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 1
Tipo di dati: Unsigned16	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 7234
Gruppo Par.: -	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1

Min	Max	Impostazione di fabbrica
0	7999	500

Descrizione: Parametro di impostazione per la sequenza di esecuzione dell'istanza PST 1 all'interno del gruppo di esecuzione impostato in p20186.

Nota: I blocchi funzionali con un valore di sequenza di esecuzione minore vengono calcolati prima dei blocchi funzionali con un valore maggiore.

p20188[0...1] BI: RSR 0 Ingressi / RSR 0 Ingressi

CU_S110-CAN, CU_S110-DP, CU_S110-PN, SERVO_S110-CAN (FBLOCKS), SERVO_S110-DP (FBLOCKS), SERVO_S110-PN (FBLOCKS)

Modificabile: T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 1
Tipo di dati: Unsigned32 / Binary	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 7240
Gruppo Par.: -	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1

Min	Max	Impostazione di fabbrica
-	-	0

Descrizione: Impostazione della sorgente del segnale dell'ingresso Imposta S e dell'ingresso Reset R dell'istanza RSR 0 dell'RS-Flip-Flop.

Indice:
[0] = Imposta S
[1] = Reset R

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

r20189 BO: RSR 0 Uscita Q / RSR 0 Uscita Q

CU_S110-CAN, CU_S110-DP, CU_S110-PN, SERVO_S110-CAN (FBLOCKS), SERVO_S110-DP (FBLOCKS), SERVO_S110-PN (FBLOCKS)

Modificabile: -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 1
Tipo di dati: Unsigned32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 7240
Gruppo Par.: -	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1

Min	Max	Impostazione di fabbrica
-	-	-

Descrizione: Parametro di visualizzazione per l'uscita Q dell'istanza RSR 0 dell'RS-Flip-Flop.

r20190 BO: RSR 0 Uscita invertita QN / RSR 0 Usc.inv.QN

CU_S110-CAN, CU_S110-DP, CU_S110-PN, SERVO_S110-CAN (FBLOCKS), SERVO_S110-DP (FBLOCKS), SERVO_S110-PN (FBLOCKS)

Modificabile: -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 1
Tipo di dati: Unsigned32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 7240
Gruppo Par.: -	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1

Min	Max	Impostazione di fabbrica
-	-	-

Descrizione: Parametro di visualizzazione per l'uscita invertita QN dell'istanza RSR 0 dell'RS-Flip-Flop.

p20191 RSR 0 Gruppo di esecuzione / RSR 0 gr. esecuz.

CU_S110-CAN, CU_S110-DP, CU_S110-PN, SERVO_S110-CAN (FBLOCKS), SERVO_S110-DP (FBLOCKS), SERVO_S110-PN (FBLOCKS)

Modificabile: T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 1
Tipo di dati: Integer16	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 7240
Gruppo Par.: -	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1

Min	Max	Impostazione di fabbrica
0	9999	9999

Descrizione: Parametro di impostazione per il gruppo di esecuzione nel quale deve essere richiamata l'istanza RSR 0 dell'RS-Flip-Flop.

Valore:
0: Gruppo di esecuzione 0
1: Gruppo di esecuzione 1
2: Gruppo di esecuzione 2
3: Gruppo di esecuzione 3
4: Gruppo di esecuzione 4
5: Gruppo di esecuzione 5
6: Gruppo di esecuzione 6
7: Gruppo di esecuzione 7
8: Gruppo di esecuzione 8
9: Gruppo di esecuzione 9
9999: Non calcolare

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

p20192 RSR 0 Sequenza di esecuzione / RSR 0 Seq. esecuz.

CU_S110-CAN, CU_S110-DP, CU_S110-PN, SERVO_S110-CAN (FBLOCKS), SERVO_S110-DP (FBLOCKS), SERVO_S110-PN (FBLOCKS)

Modificabile: T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 1
Tipo di dati: Unsigned16	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 7240
Gruppo Par.: -	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1

Min	Max	Impostazione di fabbrica
0	7999	520

Descrizione: Parametro di impostazione per la sequenza di esecuzione dell'istanza RSR 0 all'interno del gruppo di esecuzione impostato in p20191.

Nota: I blocchi funzionali con un valore di sequenza di esecuzione minore vengono calcolati prima dei blocchi funzionali con un valore maggiore.

p20193[0...1] BI: RSR 1 Ingressi / RSR 1 Ingressi

CU_S110-CAN, CU_S110-DP, CU_S110-PN, SERVO_S110-CAN (FBLOCKS), SERVO_S110-DP (FBLOCKS), SERVO_S110-PN (FBLOCKS)

Modificabile: T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 1
Tipo di dati: Unsigned32 / Binary	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 7240
Gruppo Par.: -	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1

Min	Max	Impostazione di fabbrica
-	-	0

Descrizione: Impostazione della sorgente del segnale dell'ingresso Imposta S e dell'ingresso Reset R dell'istanza RSR 1 dell'RS-Flip-Flop.

Indice: [0] = Imposta S
[1] = Reset R

r20194 BO: RSR 1 Uscita Q / RSR 1 Uscita Q

CU_S110-CAN, CU_S110-DP, CU_S110-PN, SERVO_S110-CAN (FBLOCKS), SERVO_S110-DP (FBLOCKS), SERVO_S110-PN (FBLOCKS)

Modificabile: -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 1
Tipo di dati: Unsigned32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 7240
Gruppo Par.: -	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1

Min	Max	Impostazione di fabbrica
-	-	-

Descrizione: Parametro di visualizzazione per l'uscita Q dell'istanza RSR 1 dell'RS-Flip-Flop.

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

r20195 BO: RSR 1 Uscita invertita QN / RSR 1 Usc.inv.QN

CU_S110-CAN, CU_S110-DP, CU_S110-PN, SERVO_S110-CAN (FBLOCKS), SERVO_S110-DP (FBLOCKS), SERVO_S110-PN (FBLOCKS)

Modificabile: -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 1
Tipo di dati: Unsigned32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 7240
Gruppo Par.: -	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1

Min	Max	Impostazione di fabbrica
-	-	-

Descrizione: Parametro di visualizzazione per l'uscita invertita QN dell'istanza RSR 1 dell'RS-Flip-Flop.

p20196 RSR 1 Gruppo di esecuzione / RSR 1 gr. esecuz.

CU_S110-CAN, CU_S110-DP, CU_S110-PN, SERVO_S110-CAN (FBLOCKS), SERVO_S110-DP (FBLOCKS), SERVO_S110-PN (FBLOCKS)

Modificabile: T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 1
Tipo di dati: Integer16	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 7240
Gruppo Par.: -	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1

Min	Max	Impostazione di fabbrica
0	9999	9999

Descrizione: Parametro di impostazione per il gruppo di esecuzione nel quale deve essere richiamata l'istanza RSR 1 dell'RS-Flip-Flop.

Valore:
- 0: Gruppo di esecuzione 0
- 1: Gruppo di esecuzione 1
- 2: Gruppo di esecuzione 2
- 3: Gruppo di esecuzione 3
- 4: Gruppo di esecuzione 4
- 5: Gruppo di esecuzione 5
- 6: Gruppo di esecuzione 6
- 7: Gruppo di esecuzione 7
- 8: Gruppo di esecuzione 8
- 9: Gruppo di esecuzione 9
- 9999: Non calcolare

p20197 RSR 1 Sequenza di esecuzione / RSR 1 Seq. esecuz.

CU_S110-CAN, CU_S110-DP, CU_S110-PN, SERVO_S110-CAN (FBLOCKS), SERVO_S110-DP (FBLOCKS), SERVO_S110-PN (FBLOCKS)

Modificabile: T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 1
Tipo di dati: Unsigned16	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 7240
Gruppo Par.: -	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1

Min	Max	Impostazione di fabbrica
0	7999	530

Descrizione: Parametro di impostazione per la sequenza di esecuzione dell'istanza RSR 1 all'interno del gruppo di esecuzione impostato in p20196.

Nota: I blocchi funzionali con un valore di sequenza di esecuzione minore vengono calcolati prima dei blocchi funzionali con un valore maggiore.

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

p20198[0...3] BI: DFR 0 Ingressi / DFR 0 Ingressi

CU_S110-CAN, CU_S110-DP, CU_S110-PN, SERVO_S110-CAN (FBLOCKS), SERVO_S110-DP (FBLOCKS), SERVO_S110-PN (FBLOCKS)

Modificabile: T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 1
Tipo di dati: Unsigned32 / Binary	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 7240
Gruppo Par.: -	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1

Min	Max	Impostazione di fabbrica
-	-	0

Descrizione: Impostazione della sorgente del segnale per ingresso trigger I, ingresso D, impostazione ingresso S e reset ingresso Reset dell'istanza DFR 0 del D-Flip-Flop.

Indice:
[0] = Ingresso trigger I
[1] = Ingresso D
[2] = Imposta S
[3] = Reset R

r20199 BO: DFR 0 Uscita Q / DFR 0 Uscita Q

CU_S110-CAN, CU_S110-DP, CU_S110-PN, SERVO_S110-CAN (FBLOCKS), SERVO_S110-DP (FBLOCKS), SERVO_S110-PN (FBLOCKS)

Modificabile: -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 1
Tipo di dati: Unsigned32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 7240
Gruppo Par.: -	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1

Min	Max	Impostazione di fabbrica
-	-	-

Descrizione: Parametro di visualizzazione per l'uscita Q dell'istanza DFR 0 del D-Flip-Flop.

r20200 BO: DFR 0 Uscita invertita QN / DFR 0 Usc.inv.QN

CU_S110-CAN, CU_S110-DP, CU_S110-PN, SERVO_S110-CAN (FBLOCKS), SERVO_S110-DP (FBLOCKS), SERVO_S110-PN (FBLOCKS)

Modificabile: -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 1
Tipo di dati: Unsigned32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 7240
Gruppo Par.: -	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1

Min	Max	Impostazione di fabbrica
-	-	-

Descrizione: Parametro di visualizzazione per l'uscita invertita QN dell'istanza DFR 0 del D-Flip-Flop.

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

p20201 DFR 0 Gruppo di esecuzione / DFR 0 gr. esecuz.

CU_S110-CAN, CU_S110-DP, CU_S110-PN, SERVO_S110-CAN (FBLOCKS), SERVO_S110-DP (FBLOCKS), SERVO_S110-PN (FBLOCKS)

Modificabile: T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 1
Tipo di dati: Integer16	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 7240
Gruppo Par.: -	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1

Min	Max	Impostazione di fabbrica
0	9999	9999

Descrizione: Parametro di impostazione per il gruppo di esecuzione nel quale deve essere richiamata l'istanza DFR 0 del D-Flip-Flop.

Valore:
0: Gruppo di esecuzione 0
1: Gruppo di esecuzione 1
2: Gruppo di esecuzione 2
3: Gruppo di esecuzione 3
4: Gruppo di esecuzione 4
5: Gruppo di esecuzione 5
6: Gruppo di esecuzione 6
7: Gruppo di esecuzione 7
8: Gruppo di esecuzione 8
9: Gruppo di esecuzione 9
9999: Non calcolare

p20202 DFR 0 Sequenza di esecuzione / DFR 0 Seq. esecuz.

CU_S110-CAN, CU_S110-DP, CU_S110-PN, SERVO_S110-CAN (FBLOCKS), SERVO_S110-DP (FBLOCKS), SERVO_S110-PN (FBLOCKS)

Modificabile: T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 1
Tipo di dati: Unsigned16	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 7240
Gruppo Par.: -	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1

Min	Max	Impostazione di fabbrica
0	32000	550

Descrizione: Parametro di impostazione per la sequenza di esecuzione dell'istanza DFR 0 all'interno del gruppo di esecuzione impostato in p20201.

Nota: I blocchi funzionali con un valore di sequenza di esecuzione minore vengono calcolati prima dei blocchi funzionali con un valore maggiore.

p20203[0...3] BI: DFR 1 Ingressi / DFR 1 Ingressi

CU_S110-CAN, CU_S110-DP, CU_S110-PN, SERVO_S110-CAN (FBLOCKS), SERVO_S110-DP (FBLOCKS), SERVO_S110-PN (FBLOCKS)

Modificabile: T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 1
Tipo di dati: Unsigned32 / Binary	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 7240
Gruppo Par.: -	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1

Min	Max	Impostazione di fabbrica
-	-	0

Descrizione: Impostazione della sorgente del segnale per ingresso trigger I, ingresso D, impostazione ingresso S e reset ingresso Reset dell'istanza DFR 1 del D-Flip-Flop.

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

Indice: [0] = Ingresso trigger I
[1] = Ingresso D
[2] = Imposta S
[3] = Reset R

r20204 BO: DFR 1 Uscita Q / DFR 1 Uscita Q

CU_S110-CAN, CU_S110-DP, CU_S110-PN, SERVO_S110-CAN (FBLOCKS), SERVO_S110-DP (FBLOCKS), SERVO_S110-PN (FBLOCKS)

Modificabile: -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 1
Tipo di dati: Unsigned32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 7240
Gruppo Par.: -	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1

Min	Max	Impostazione di fabbrica
-	-	-

Descrizione: Parametro di visualizzazione per l'uscita Q dell'istanza DFR 1 del D-Flip-Flop.

r20205 BO: DFR 1 Uscita invertita QN / DFR 1 Usc.inv.QN

CU_S110-CAN, CU_S110-DP, CU_S110-PN, SERVO_S110-CAN (FBLOCKS), SERVO_S110-DP (FBLOCKS), SERVO_S110-PN (FBLOCKS)

Modificabile: -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 1
Tipo di dati: Unsigned32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 7240
Gruppo Par.: -	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1

Min	Max	Impostazione di fabbrica
-	-	-

Descrizione: Parametro di visualizzazione per l'uscita invertita QN dell'istanza DFR 1 del D-Flip-Flop.

p20206 DFR 1 Gruppo di esecuzione / DFR 1 gr. esecuz.

CU_S110-CAN, CU_S110-DP, CU_S110-PN, SERVO_S110-CAN (FBLOCKS), SERVO_S110-DP (FBLOCKS), SERVO_S110-PN (FBLOCKS)

Modificabile: T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 1
Tipo di dati: Integer16	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 7240
Gruppo Par.: -	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1

Min	Max	Impostazione di fabbrica
0	9999	9999

Descrizione: Parametro di impostazione per il gruppo di esecuzione nel quale deve essere richiamata l'istanza DFR 1 del D-Flip-Flop.

Valore:
0: Gruppo di esecuzione 0
1: Gruppo di esecuzione 1
2: Gruppo di esecuzione 2
3: Gruppo di esecuzione 3
4: Gruppo di esecuzione 4
5: Gruppo di esecuzione 5
6: Gruppo di esecuzione 6
7: Gruppo di esecuzione 7
8: Gruppo di esecuzione 8
9: Gruppo di esecuzione 9
9999: Non calcolare

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

p20207 DFR 1 Sequenza di esecuzione / DFR 1 Seq. esecuz.

CU_S110-CAN, CU_S110-DP, CU_S110-PN, SERVO_S110-CAN (FBLOCKS), SERVO_S110-DP (FBLOCKS), SERVO_S110-PN (FBLOCKS)

Modificabile: T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 1
Tipo di dati: Unsigned16	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 7240
Gruppo Par.: -	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1

Min	Max	Impostazione di fabbrica
0	32000	560

Descrizione: Parametro di impostazione per il gruppo di esecuzione dell'istanza DFR 1 all'interno del gruppo di esecuzione impostato in p20206.

Nota: I blocchi funzionali con un valore di sequenza di esecuzione minore vengono calcolati prima dei blocchi funzionali con un valore maggiore.

p20208[0...1] BI: BSW 0 Ingressi / BSW 0 Ingressi

CU_S110-CAN, CU_S110-DP, CU_S110-PN, SERVO_S110-CAN (FBLOCKS), SERVO_S110-DP (FBLOCKS), SERVO_S110-PN (FBLOCKS)

Modificabile: T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 1
Tipo di dati: Unsigned32 / Binary	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 7250
Gruppo Par.: -	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1

Min	Max	Impostazione di fabbrica
-	-	0

Descrizione: Impostazione della sorgente del segnale delle grandezze di ingresso I0 e I1 dell'istanza BSW 0 del commutatore binario.

Indice:
[0] = Ingresso I0
[1] = Ingresso I1

p20209 BI: BSW 0 Posizione interruttore I / BSW 0 Pos. interr.

CU_S110-CAN, CU_S110-DP, CU_S110-PN, SERVO_S110-CAN (FBLOCKS), SERVO_S110-DP (FBLOCKS), SERVO_S110-PN (FBLOCKS)

Modificabile: T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 1
Tipo di dati: Unsigned32 / Binary	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 7250
Gruppo Par.: -	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1

Min	Max	Impostazione di fabbrica
-	-	0

Descrizione: Impostazione della sorgente del segnale della posizione dell'interruttore I dell'istanza BSW 0 del commutatore binario.

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

r20210 BO: BSW 0 Uscita Q / BSW 0 Uscita Q

CU_S110-CAN, CU_S110-DP, CU_S110-PN, SERVO_S110-CAN (FBLOCKS), SERVO_S110-DP (FBLOCKS), SERVO_S110-PN (FBLOCKS)

Modificabile: -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 1
Tipo di dati: Unsigned32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 7250
Gruppo Par.: -	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1

Min	Max	Impostazione di fabbrica
-	-	-

Descrizione: Parametro di visualizzazione per la grandezza di uscita Q dell'istanza BSW 0 del commutatore binario.

p20211 BSW 0 Gruppo di esecuzione / BSW 0 gr. esecuz.

CU_S110-CAN, CU_S110-DP, CU_S110-PN, SERVO_S110-CAN (FBLOCKS), SERVO_S110-DP (FBLOCKS), SERVO_S110-PN (FBLOCKS)

Modificabile: T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 1
Tipo di dati: Integer16	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 7250
Gruppo Par.: -	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1

Min	Max	Impostazione di fabbrica
0	9999	9999

Descrizione: Parametro di impostazione per il gruppo di esecuzione nel quale deve essere richiamata l'istanza BSW 0 del commutatore binario.

Valore:
0: Gruppo di esecuzione 0
1: Gruppo di esecuzione 1
2: Gruppo di esecuzione 2
3: Gruppo di esecuzione 3
4: Gruppo di esecuzione 4
5: Gruppo di esecuzione 5
6: Gruppo di esecuzione 6
7: Gruppo di esecuzione 7
8: Gruppo di esecuzione 8
9: Gruppo di esecuzione 9
9999: Non calcolare

p20212 BSW 0 Sequenza di esecuzione / BSW 0 Seq. esecuz.

CU_S110-CAN, CU_S110-DP, CU_S110-PN, SERVO_S110-CAN (FBLOCKS), SERVO_S110-DP (FBLOCKS), SERVO_S110-PN (FBLOCKS)

Modificabile: T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 1
Tipo di dati: Unsigned16	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 7250
Gruppo Par.: -	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1

Min	Max	Impostazione di fabbrica
0	7999	580

Descrizione: Parametro di impostazione per la sequenza di esecuzione dell'istanza BSW 0 all'interno del gruppo di esecuzione impostato in p20211.

Nota: I blocchi funzionali con un valore di sequenza di esecuzione minore vengono calcolati prima dei blocchi funzionali con un valore maggiore.

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

p20213[0...1] BI: BSW 1 Ingressi / BSW 1 Ingressi

CU_S110-CAN, CU_S110-DP, CU_S110-PN, SERVO_S110-CAN (FBLOCKS), SERVO_S110-DP (FBLOCKS), SERVO_S110-PN (FBLOCKS)

Modificabile: T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 1
Tipo di dati: Unsigned32 / Binary	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 7250
Gruppo Par.: -	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1

Min	Max	Impostazione di fabbrica
-	-	0

Descrizione: Impostazione della sorgente del segnale delle grandezze di ingresso I0 e I1 dell'istanza BSW 1 del commutatore binario.

Indice: [0] = Ingresso I0
[1] = Ingresso I1

p20214 BI: BSW 1 Posizione interruttore I / BSW 1 Pos. interr.

CU_S110-CAN, CU_S110-DP, CU_S110-PN, SERVO_S110-CAN (FBLOCKS), SERVO_S110-DP (FBLOCKS), SERVO_S110-PN (FBLOCKS)

Modificabile: T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 1
Tipo di dati: Unsigned32 / Binary	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 7250
Gruppo Par.: -	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1

Min	Max	Impostazione di fabbrica
-	-	0

Descrizione: Impostazione della sorgente del segnale della posizione dell'interruttore I dell'istanza BSW 1 del commutatore binario.

r20215 BO: BSW 1 Uscita Q / BSW 1 Uscita Q

CU_S110-CAN, CU_S110-DP, CU_S110-PN, SERVO_S110-CAN (FBLOCKS), SERVO_S110-DP (FBLOCKS), SERVO_S110-PN (FBLOCKS)

Modificabile: -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 1
Tipo di dati: Unsigned32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 7250
Gruppo Par.: -	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1

Min	Max	Impostazione di fabbrica
-	-	-

Descrizione: Parametro di visualizzazione per la grandezza di uscita Q dell'istanza BSW 1 del commutatore binario.

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

p20216 BSW 1 Gruppo di esecuzione / BSW 1 gr. esecuz.

CU_S110-CAN, CU_S110-DP, CU_S110-PN, SERVO_S110-CAN (FBLOCKS), SERVO_S110-DP (FBLOCKS), SERVO_S110-PN (FBLOCKS)

Modificabile: T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 1
Tipo di dati: Integer16	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 7250
Gruppo Par.: -	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1

Min	Max	Impostazione di fabbrica
0	9999	9999

Descrizione: Parametro di impostazione per il gruppo di esecuzione nel quale deve essere richiamata l'istanza BSW 1 del commutatore binario.

Valore:
0: Gruppo di esecuzione 0
1: Gruppo di esecuzione 1
2: Gruppo di esecuzione 2
3: Gruppo di esecuzione 3
4: Gruppo di esecuzione 4
5: Gruppo di esecuzione 5
6: Gruppo di esecuzione 6
7: Gruppo di esecuzione 7
8: Gruppo di esecuzione 8
9: Gruppo di esecuzione 9
9999: Non calcolare

p20217 BSW 1 Sequenza di esecuzione / BSW 1 Seq. esecuz.

CU_S110-CAN, CU_S110-DP, CU_S110-PN, SERVO_S110-CAN (FBLOCKS), SERVO_S110-DP (FBLOCKS), SERVO_S110-PN (FBLOCKS)

Modificabile: T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 1
Tipo di dati: Unsigned16	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 7250
Gruppo Par.: -	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1

Min	Max	Impostazione di fabbrica
0	7999	590

Descrizione: Parametro di impostazione per la sequenza di esecuzione dell'istanza BSW 1 all'interno del gruppo di esecuzione impostato in p20216.

Nota: I blocchi funzionali con un valore di sequenza di esecuzione minore vengono calcolati prima dei blocchi funzionali con un valore maggiore.

p20218[0...1] CI: NSW 0 Ingressi / NSW 0 Ingressi

CU_S110-CAN, CU_S110-DP, CU_S110-PN, SERVO_S110-CAN (FBLOCKS), SERVO_S110-DP (FBLOCKS), SERVO_S110-PN (FBLOCKS)

Modificabile: T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 1
Tipo di dati: Unsigned32 / FloatingPoint32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 7250
Gruppo Par.: -	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** PERCENT	**Lista esperti:** 1

Min	Max	Impostazione di fabbrica
-	-	0

Descrizione: Impostazione della sorgente del segnale delle grandezze di ingresso X0 e X1 dell'istanza NSW 0 del commutatore numerico.

Indice:
[0] = Ingresso X0
[1] = Ingresso X1

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

p20219 BI: NSW 0 Posizione interruttore I / NSW 0 Pos. interr.

CU_S110-CAN, CU_S110-DP, CU_S110-PN, SERVO_S110-CAN (FBLOCKS), SERVO_S110-DP (FBLOCKS), SERVO_S110-PN (FBLOCKS)

Modificabile: T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 1
Tipo di dati: Unsigned32 / Binary	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 7250
Gruppo Par.: -	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1

Min	Max	Impostazione di fabbrica
-	-	0

Descrizione: Impostazione della sorgente del segnale della posizione dell'interruttore I dell'istanza NSW 0 del commutatore numerico.

r20220 CO: NSW 0 Uscita Y / NSW 0 Uscita Y

CU_S110-CAN, CU_S110-DP, CU_S110-PN, SERVO_S110-CAN (FBLOCKS), SERVO_S110-DP (FBLOCKS), SERVO_S110-PN (FBLOCKS)

Modificabile: -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 1
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 7250
Gruppo Par.: -	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** PERCENT	**Lista esperti:** 1

Min	Max	Impostazione di fabbrica
-	-	-

Descrizione: Parametro di visualizzazione per la grandezza di uscita Y dell'istanza NSW 0 del commutatore numerico.

p20221 NSW 0 Gruppo di esecuzione / NSW 0 gr. esecuz.

CU_S110-CAN, CU_S110-DP, CU_S110-PN, SERVO_S110-CAN (FBLOCKS), SERVO_S110-DP (FBLOCKS), SERVO_S110-PN (FBLOCKS)

Modificabile: T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 1
Tipo di dati: Integer16	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 7250
Gruppo Par.: -	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1

Min	Max	Impostazione di fabbrica
0	9999	9999

Descrizione: Parametro di impostazione per il gruppo di esecuzione nel quale deve essere richiamata l'istanza NSW 0 del commutatore numerico.

Valore:
- 0: Gruppo di esecuzione 0
- 1: Gruppo di esecuzione 1
- 2: Gruppo di esecuzione 2
- 3: Gruppo di esecuzione 3
- 4: Gruppo di esecuzione 4
- 5: Gruppo di esecuzione 5
- 6: Gruppo di esecuzione 6
- 7: Gruppo di esecuzione 7
- 8: Gruppo di esecuzione 8
- 9: Gruppo di esecuzione 9
- 9999: Non calcolare

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

p20222 NSW 0 Sequenza di esecuzione / NSW 0 Seq. esecuz.

CU_S110-CAN, CU_S110-DP, CU_S110-PN, SERVO_S110-CAN (FBLOCKS), SERVO_S110-DP (FBLOCKS), SERVO_S110-PN (FBLOCKS)

Modificabile: T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 1
Tipo di dati: Unsigned16	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 7250
Gruppo Par.: -	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1

Min	Max	Impostazione di fabbrica
0	32000	610

Descrizione: Parametro di impostazione per la sequenza di esecuzione dell'istanza NSW 0 all'interno del gruppo di esecuzione impostato in p20221.

Nota: I blocchi funzionali con un valore di sequenza di esecuzione minore vengono calcolati prima dei blocchi funzionali con un valore maggiore.

p20223[0...1] CI: NSW 1 Ingressi / NSW 1 Ingressi

CU_S110-CAN, CU_S110-DP, CU_S110-PN, SERVO_S110-CAN (FBLOCKS), SERVO_S110-DP (FBLOCKS), SERVO_S110-PN (FBLOCKS)

Modificabile: T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 1
Tipo di dati: Unsigned32 / FloatingPoint32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 7250
Gruppo Par.: -	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** PERCENT	**Lista esperti:** 1

Min	Max	Impostazione di fabbrica
-	-	0

Descrizione: Impostazione della sorgente del segnale delle grandezze di ingresso X0 e X1 dell'istanza NSW 1 del commutatore numerico.

Indice: [0] = Ingresso X0
[1] = Ingresso X1

p20224 BI: NSW 1 Posizione interruttore I / NSW 1 Pos. interr.

CU_S110-CAN, CU_S110-DP, CU_S110-PN, SERVO_S110-CAN (FBLOCKS), SERVO_S110-DP (FBLOCKS), SERVO_S110-PN (FBLOCKS)

Modificabile: T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 1
Tipo di dati: Unsigned32 / Binary	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 7250
Gruppo Par.: -	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1

Min	Max	Impostazione di fabbrica
-	-	0

Descrizione: Impostazione della sorgente del segnale della posizione dell'interruttore I dell'istanza NSW 1 del commutatore numerico.

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

r20225 CO: NSW 1 Uscita Y / NSW 1 Uscita Y

CU_S110-CAN, CU_S110-DP, CU_S110-PN, SERVO_S110-CAN (FBLOCKS), SERVO_S110-DP (FBLOCKS), SERVO_S110-PN (FBLOCKS)

Modificabile: -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 1
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 7250
Gruppo Par.: -	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** PERCENT	**Lista esperti:** 1

Min	Max	Impostazione di fabbrica
-	-	-

Descrizione: Parametro di visualizzazione per la grandezza di uscita Y dell'istanza NSW 1 del commutatore numerico.

p20226 NSW 1 Gruppo di esecuzione / NSW 1 gr. esecuz.

CU_S110-CAN, CU_S110-DP, CU_S110-PN, SERVO_S110-CAN (FBLOCKS), SERVO_S110-DP (FBLOCKS), SERVO_S110-PN (FBLOCKS)

Modificabile: T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 1
Tipo di dati: Integer16	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 7250
Gruppo Par.: -	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1

Min	Max	Impostazione di fabbrica
0	9999	9999

Descrizione: Parametro di impostazione per il gruppo di esecuzione nel quale deve essere richiamata l'istanza NSW 1 del commutatore numerico.

Valore:
0: Gruppo di esecuzione 0
1: Gruppo di esecuzione 1
2: Gruppo di esecuzione 2
3: Gruppo di esecuzione 3
4: Gruppo di esecuzione 4
5: Gruppo di esecuzione 5
6: Gruppo di esecuzione 6
7: Gruppo di esecuzione 7
8: Gruppo di esecuzione 8
9: Gruppo di esecuzione 9
9999: Non calcolare

p20227 NSW 1 Sequenza di esecuzione / NSW 1 Seq. esecuz.

CU_S110-CAN, CU_S110-DP, CU_S110-PN, SERVO_S110-CAN (FBLOCKS), SERVO_S110-DP (FBLOCKS), SERVO_S110-PN (FBLOCKS)

Modificabile: T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 1
Tipo di dati: Unsigned16	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 7250
Gruppo Par.: -	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1

Min	Max	Impostazione di fabbrica
0	32000	620

Descrizione: Parametro di impostazione per la sequenza di esecuzione dell'istanza NSW 1 all'interno del gruppo di esecuzione impostato in p20226.

Nota: I blocchi funzionali con un valore di sequenza di esecuzione minore vengono calcolati prima dei blocchi funzionali con un valore maggiore.

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

p20228 CI: LIM 0 Ingresso X / LIM 0 Ingresso X

CU_S110-CAN, CU_S110-DP, CU_S110-PN, SERVO_S110-CAN (FBLOCKS), SERVO_S110-DP (FBLOCKS), SERVO_S110-PN (FBLOCKS)

Modificabile: T | **Calcolato:** - | **Livello di accesso:** 1
Tipo di dati: Unsigned32 / FloatingPoint32 | **Indice dinamico:** - | **Schema logico:** 7260
Gruppo Par.: - | **Gruppo delle unità:** - | **Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: - | **Normalizzazione:** PERCENT | **Lista esperti:** 1

Min	Max	Impostazione di fabbrica
-	-	0

Descrizione: Impostazione della sorgente del segnale della grandezza di ingresso X dell'istanza LIM 0 del limitatore.

p20229 LIM 0 Valore limite superiore LU / LIM 0 Lim.sup.LU

CU_S110-CAN, CU_S110-DP, CU_S110-PN, SERVO_S110-CAN (FBLOCKS), SERVO_S110-DP (FBLOCKS), SERVO_S110-PN (FBLOCKS)

Modificabile: T | **Calcolato:** - | **Livello di accesso:** 1
Tipo di dati: FloatingPoint32 | **Indice dinamico:** - | **Schema logico:** 7260
Gruppo Par.: - | **Gruppo delle unità:** - | **Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: - | **Normalizzazione:** - | **Lista esperti:** 1

Min	Max	Impostazione di fabbrica
-340.28235E36	340.28235E36	0.0000

Descrizione: Parametro di impostazione per il valore limite superiore LU dell'istanza LIM 0 del limitatore.

p20230 LIM 0 Valore limite inferiore LL / LIM 0 Lim.inf.LL

CU_S110-CAN, CU_S110-DP, CU_S110-PN, SERVO_S110-CAN (FBLOCKS), SERVO_S110-DP (FBLOCKS), SERVO_S110-PN (FBLOCKS)

Modificabile: T | **Calcolato:** - | **Livello di accesso:** 1
Tipo di dati: FloatingPoint32 | **Indice dinamico:** - | **Schema logico:** 7260
Gruppo Par.: - | **Gruppo delle unità:** - | **Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: - | **Normalizzazione:** - | **Lista esperti:** 1

Min	Max	Impostazione di fabbrica
-340.28235E36	340.28235E36	0.0000

Descrizione: Parametro di impostazione per il valore limite inferiore LL dell'istanza LIM 0 del limitatore.

r20231 CO: LIM 0 Uscita Y / LIM 0 Uscita Y

CU_S110-CAN, CU_S110-DP, CU_S110-PN, SERVO_S110-CAN (FBLOCKS), SERVO_S110-DP (FBLOCKS), SERVO_S110-PN (FBLOCKS)

Modificabile: - | **Calcolato:** - | **Livello di accesso:** 1
Tipo di dati: FloatingPoint32 | **Indice dinamico:** - | **Schema logico:** 7260
Gruppo Par.: - | **Gruppo delle unità:** - | **Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: - | **Normalizzazione:** PERCENT | **Lista esperti:** 1

Min	Max	Impostazione di fabbrica
-	-	-

Descrizione: Parametro di visualizzazione per la grandezza di uscita limitata Y dell'istanza LIM 0 del limitatore.

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

r20232 BO: LIM 0 Grandezza di ingresso al limite superiore QU / LIM 0 QU

CU_S110-CAN, CU_S110-DP, CU_S110-PN, SERVO_S110-CAN (FBLOCKS), SERVO_S110-DP (FBLOCKS), SERVO_S110-PN (FBLOCKS)

Modificabile: -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 1
Tipo di dati: Unsigned32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 7260
Gruppo Par.: -	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1

Min	Max	Impostazione di fabbrica
-	-	-

Descrizione: Parametro di visualizzazione dell'istanza LIM 0 del limitatore QU (valore limite superiore raggiunto), ossia QU = 1 per X >= LU.

r20233 BO: LIM 0 Grandezza di ingresso al limite inferiore QL / LIM 0 QL

CU_S110-CAN, CU_S110-DP, CU_S110-PN, SERVO_S110-CAN (FBLOCKS), SERVO_S110-DP (FBLOCKS), SERVO_S110-PN (FBLOCKS)

Modificabile: -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 1
Tipo di dati: Unsigned32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 7260
Gruppo Par.: -	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1

Min	Max	Impostazione di fabbrica
-	-	-

Descrizione: Parametro di visualizzazione dell'istanza LIM 0 del limitatore QL (valore limite inferiore raggiunto), ossia QL = 1 per X <= LL.

p20234 LIM 0 Gruppo di esecuzione / LIM 0 gr. esecuz.

CU_S110-CAN, CU_S110-DP, CU_S110-PN, SERVO_S110-CAN (FBLOCKS), SERVO_S110-DP (FBLOCKS), SERVO_S110-PN (FBLOCKS)

Modificabile: T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 1
Tipo di dati: Integer16	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 7260
Gruppo Par.: -	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1

Min	Max	Impostazione di fabbrica
0	9999	9999

Descrizione: Parametro di impostazione per il gruppo di esecuzione nel quale deve essere richiamata l'istanza LIM 0 del limitatore.

Valore:
0: Gruppo di esecuzione 0
1: Gruppo di esecuzione 1
2: Gruppo di esecuzione 2
3: Gruppo di esecuzione 3
4: Gruppo di esecuzione 4
5: Gruppo di esecuzione 5
6: Gruppo di esecuzione 6
7: Gruppo di esecuzione 7
8: Gruppo di esecuzione 8
9: Gruppo di esecuzione 9
9999: Non calcolare

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

p20235 LIM 0 Sequenza di esecuzione / LIM 0 Seq. esecuz.

CU_S110-CAN, CU_S110-DP, CU_S110-PN, SERVO_S110-CAN (FBLOCKS), SERVO_S110-DP (FBLOCKS), SERVO_S110-PN (FBLOCKS)

Modificabile: T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 1
Tipo di dati: Unsigned16	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 7260
Gruppo Par.: -	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1

Min	Max	Impostazione di fabbrica
0	32000	640

Descrizione: Parametro di impostazione per la sequenza di esecuzione dell'istanza LIM 0 all'interno del gruppo di esecuzione impostato in p20234.

Nota: I blocchi funzionali con un valore di sequenza di esecuzione minore vengono calcolati prima dei blocchi funzionali con un valore maggiore.

p20236 CI: LIM 1 Ingresso X / LIM 1 Ingresso X

CU_S110-CAN, CU_S110-DP, CU_S110-PN, SERVO_S110-CAN (FBLOCKS), SERVO_S110-DP (FBLOCKS), SERVO_S110-PN (FBLOCKS)

Modificabile: T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 1
Tipo di dati: Unsigned32 / FloatingPoint32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 7260
Gruppo Par.: -	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** PERCENT	**Lista esperti:** 1

Min	Max	Impostazione di fabbrica
-	-	0

Descrizione: Impostazione della sorgente del segnale della grandezza di ingresso X dell'istanza LIM 1 del limitatore.

p20237 LIM 1 Valore limite superiore LU / LIM 1 Lim.sup.LU

CU_S110-CAN, CU_S110-DP, CU_S110-PN, SERVO_S110-CAN (FBLOCKS), SERVO_S110-DP (FBLOCKS), SERVO_S110-PN (FBLOCKS)

Modificabile: T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 1
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 7260
Gruppo Par.: -	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1

Min	Max	Impostazione di fabbrica
-340.28235E36	340.28235E36	0.0000

Descrizione: Parametro di impostazione per il valore limite superiore LU dell'istanza LIM 1 del limitatore.

p20238 LIM 1 Valore limite inferiore LL / LIM 1 Lim.inf.LL

CU_S110-CAN, CU_S110-DP, CU_S110-PN, SERVO_S110-CAN (FBLOCKS), SERVO_S110-DP (FBLOCKS), SERVO_S110-PN (FBLOCKS)

Modificabile: T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 1
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 7260
Gruppo Par.: -	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1

Min	Max	Impostazione di fabbrica
-340.28235E36	340.28235E36	0.0000

Descrizione: Parametro di impostazione per il valore limite inferiore LL dell'istanza LIM 1 del limitatore.

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

r20239 CO: LIM 1 Uscita Y / LIM 1 Uscita Y

CU_S110-CAN, CU_S110-DP, CU_S110-PN, SERVO_S110-CAN (FBLOCKS), SERVO_S110-DP (FBLOCKS), SERVO_S110-PN (FBLOCKS)

Modificabile: -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 1
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 7260
Gruppo Par.: -	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** PERCENT	**Lista esperti:** 1

Min	Max	Impostazione di fabbrica
-	-	-

Descrizione: Parametro di visualizzazione per la grandezza di uscita limitata Y dell'istanza LIM 1 del limitatore.

r20240 BO: LIM 1 Grandezza di ingresso al limite superiore QU / LIM 1 QU

CU_S110-CAN, CU_S110-DP, CU_S110-PN, SERVO_S110-CAN (FBLOCKS), SERVO_S110-DP (FBLOCKS), SERVO_S110-PN (FBLOCKS)

Modificabile: -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 1
Tipo di dati: Unsigned32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 7260
Gruppo Par.: -	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1

Min	Max	Impostazione di fabbrica
-	-	-

Descrizione: Parametro di visualizzazione dell'istanza LIM 1 del limitatore QU (valore limite superiore raggiunto), ossia QU = 1 per X >= LU.

r20241 BO: LIM 1 Grandezza di ingresso al limite inferiore QL / LIM 1 QL

CU_S110-CAN, CU_S110-DP, CU_S110-PN, SERVO_S110-CAN (FBLOCKS), SERVO_S110-DP (FBLOCKS), SERVO_S110-PN (FBLOCKS)

Modificabile: -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 1
Tipo di dati: Unsigned32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 7260
Gruppo Par.: -	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1

Min	Max	Impostazione di fabbrica
-	-	-

Descrizione: Parametro di visualizzazione dell'istanza LIM 1 del limitatore QL (valore limite inferiore raggiunto), ossia QL = 1 per X <= LL.

p20242 LIM 1 Gruppo di esecuzione / LIM 1 gr. esecuz.

CU_S110-CAN, CU_S110-DP, CU_S110-PN, SERVO_S110-CAN (FBLOCKS), SERVO_S110-DP (FBLOCKS), SERVO_S110-PN (FBLOCKS)

Modificabile: T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 1
Tipo di dati: Integer16	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 7260
Gruppo Par.: -	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1

Min	Max	Impostazione di fabbrica
0	9999	9999

Descrizione: Parametro di impostazione per il gruppo di esecuzione nel quale deve essere richiamata l'istanza LIM 1 del limitatore.

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

Valore:
0: Gruppo di esecuzione 0
1: Gruppo di esecuzione 1
2: Gruppo di esecuzione 2
3: Gruppo di esecuzione 3
4: Gruppo di esecuzione 4
5: Gruppo di esecuzione 5
6: Gruppo di esecuzione 6
7: Gruppo di esecuzione 7
8: Gruppo di esecuzione 8
9: Gruppo di esecuzione 9
9999: Non calcolare

p20243 LIM 1 Sequenza di esecuzione / LIM 1 Seq. esecuz.

CU_S110-CAN, CU_S110-DP, CU_S110-PN, SERVO_S110-CAN (FBLOCKS), SERVO_S110-DP (FBLOCKS), SERVO_S110-PN (FBLOCKS)

Modificabile: T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 1
Tipo di dati: Unsigned16	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 7260
Gruppo Par.: -	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1

Min	Max	Impostazione di fabbrica
0	32000	650

Descrizione: Parametro di impostazione per la sequenza di esecuzione dell'istanza LIM 1 all'interno del gruppo di esecuzione impostato in p20242.

Nota: I blocchi funzionali con un valore di sequenza di esecuzione minore vengono calcolati prima dei blocchi funzionali con un valore maggiore.

p20244[0...1] CI: PT1 0 Ingressi / PT1 0 Ingressi

CU_S110-CAN, CU_S110-DP, CU_S110-PN, SERVO_S110-CAN (FBLOCKS), SERVO_S110-DP (FBLOCKS), SERVO_S110-PN (FBLOCKS)

Modificabile: T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 1
Tipo di dati: Unsigned32 / FloatingPoint32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 7262
Gruppo Par.: -	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** PERCENT	**Lista esperti:** 1

Min	Max	Impostazione di fabbrica
-	-	0

Descrizione: Impostazione della sorgente del segnale della grandezza di ingresso X e del valore impostato SV dell'istanza PT1 0 dell'elemento di livellamento.

Indice:
[0] = Ingresso X
[1] = Valore impost. SV

p20245 BI: PT1 0 Applica valore impostato S / PT1 0 Appl.val.imp

CU_S110-CAN, CU_S110-DP, CU_S110-PN, SERVO_S110-CAN (FBLOCKS), SERVO_S110-DP (FBLOCKS), SERVO_S110-PN (FBLOCKS)

Modificabile: T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 1
Tipo di dati: Unsigned32 / Binary	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 7262
Gruppo Par.: -	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1

Min	Max	Impostazione di fabbrica
-	-	0

Descrizione: Impostazione della sorgente del segnale per il segnale "Applica valore impostato" dell'istanza PT1 0 dell'elemento di livellamento.

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

p20246 PT1 0 Costante di tempo di livellamento in ms / PT1 0 Tempo liv.ms

CU_S110-CAN, CU_S110-DP, CU_S110-PN, SERVO_S110-CAN (FBLOCKS), SERVO_S110-DP (FBLOCKS), SERVO_S110-PN (FBLOCKS)

Modificabile: T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 1
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 7262
Gruppo Par.: -	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1

Min	Max	Impostazione di fabbrica
0.00	340.28235E36	0.00

Descrizione: Impostazione della costante di tempo di livellamento T in millisecondi dell'istanza PT1 0 dell'elemento di livellamento.

r20247 CO: PT1 0 Uscita Y / PT1 0 Uscita Y

CU_S110-CAN, CU_S110-DP, CU_S110-PN, SERVO_S110-CAN (FBLOCKS), SERVO_S110-DP (FBLOCKS), SERVO_S110-PN (FBLOCKS)

Modificabile: -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 1
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 7262
Gruppo Par.: -	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** PERCENT	**Lista esperti:** 1

Min	Max	Impostazione di fabbrica
-	-	-

Descrizione: Parametro di visualizzazione per la grandezza di uscita livellata Y dell'istanza PT1 0 dell'elemento di livellamento.

p20248 PT1 0 Gruppo di esecuzione / PT1 0 gr. esecuz.

CU_S110-CAN, CU_S110-DP, CU_S110-PN, SERVO_S110-CAN (FBLOCKS), SERVO_S110-DP (FBLOCKS), SERVO_S110-PN (FBLOCKS)

Modificabile: T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 1
Tipo di dati: Integer16	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 7262
Gruppo Par.: -	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1

Min	Max	Impostazione di fabbrica
0	9999	9999

Descrizione: Parametro di impostazione per il gruppo di esecuzione nel quale deve essere richiamata l'istanza PT1 0 dell'elemento di livellamento.

Valore:
0: Gruppo di esecuzione 0
1: Gruppo di esecuzione 1
2: Gruppo di esecuzione 2
3: Gruppo di esecuzione 3
4: Gruppo di esecuzione 4
5: Gruppo di esecuzione 5
6: Gruppo di esecuzione 6
7: Gruppo di esecuzione 7
8: Gruppo di esecuzione 8
9: Gruppo di esecuzione 9
9999: Non calcolare

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

p20249 PT1 0 Sequenza di esecuzione / PT1 0 Seq. esecuz.

CU_S110-CAN, CU_S110-DP, CU_S110-PN, SERVO_S110-CAN (FBLOCKS), SERVO_S110-DP (FBLOCKS), SERVO_S110-PN (FBLOCKS)

Modificabile: T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 1
Tipo di dati: Unsigned16	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 7262
Gruppo Par.: -	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1

Min	Max	Impostazione di fabbrica
0	32000	670

Descrizione: Parametro di impostazione per la sequenza di esecuzione dell'istanza PT1 0 all'interno del gruppo di esecuzione impostato in p20248.

Nota: I blocchi funzionali con un valore di sequenza di esecuzione minore vengono calcolati prima dei blocchi funzionali con un valore maggiore.

p20250[0...1] CI: PT1 1 Ingressi / PT1 1 Ingressi

CU_S110-CAN, CU_S110-DP, CU_S110-PN, SERVO_S110-CAN (FBLOCKS), SERVO_S110-DP (FBLOCKS), SERVO_S110-PN (FBLOCKS)

Modificabile: T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 1
Tipo di dati: Unsigned32 / FloatingPoint32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 7262
Gruppo Par.: -	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** PERCENT	**Lista esperti:** 1

Min	Max	Impostazione di fabbrica
-	-	0

Descrizione: Impostazione della sorgente del segnale della grandezza di ingresso X e del valore impostato SV dell'istanza PT1 1 dell'elemento di livellamento.

Indice: [0] = Ingresso X
[1] = Valore impost. SV

p20251 BI: PT1 1 Applica valore impostato S / PT1 1 Appl.val.imp

CU_S110-CAN, CU_S110-DP, CU_S110-PN, SERVO_S110-CAN (FBLOCKS), SERVO_S110-DP (FBLOCKS), SERVO_S110-PN (FBLOCKS)

Modificabile: T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 1
Tipo di dati: Unsigned32 / Binary	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 7262
Gruppo Par.: -	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1

Min	Max	Impostazione di fabbrica
-	-	0

Descrizione: Impostazione della sorgente del segnale per il segnale "Applica valore impostato" dell'istanza PT1 1 dell'elemento di livellamento.

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

p20252 PT1 1 Costante di tempo di livellamento in ms / PT1 1 Tempo liv.ms

CU_S110-CAN, CU_S110-DP, CU_S110-PN, SERVO_S110-CAN (FBLOCKS), SERVO_S110-DP (FBLOCKS), SERVO_S110-PN (FBLOCKS)

Modificabile: T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 1
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 7262
Gruppo Par.: -	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1

Min	Max	Impostazione di fabbrica
0.00	340.28235E36	0.00

Descrizione: Impostazione della costante di tempo di livellamento T in millisecondi dell'istanza PT1 1 dell'elemento di livellamento.

r20253 CO: PT1 1 Uscita Y / PT1 1 Uscita Y

CU_S110-CAN, CU_S110-DP, CU_S110-PN, SERVO_S110-CAN (FBLOCKS), SERVO_S110-DP (FBLOCKS), SERVO_S110-PN (FBLOCKS)

Modificabile: -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 1
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 7262
Gruppo Par.: -	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** PERCENT	**Lista esperti:** 1

Min	Max	Impostazione di fabbrica
-	-	-

Descrizione: Parametro di visualizzazione per la grandezza di uscita livellata Y dell'istanza PT1 1 dell'elemento di livellamento.

p20254 PT1 1 Gruppo di esecuzione / PT1 1 gr. esecuz.

CU_S110-CAN, CU_S110-DP, CU_S110-PN, SERVO_S110-CAN (FBLOCKS), SERVO_S110-DP (FBLOCKS), SERVO_S110-PN (FBLOCKS)

Modificabile: T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 1
Tipo di dati: Integer16	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 7262
Gruppo Par.: -	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1

Min	Max	Impostazione di fabbrica
0	9999	9999

Descrizione: Parametro di impostazione per il gruppo di esecuzione nel quale deve essere richiamata l'istanza PT1 1 dell'elemento di livellamento.

Valore:
0: Gruppo di esecuzione 0
1: Gruppo di esecuzione 1
2: Gruppo di esecuzione 2
3: Gruppo di esecuzione 3
4: Gruppo di esecuzione 4
5: Gruppo di esecuzione 5
6: Gruppo di esecuzione 6
7: Gruppo di esecuzione 7
8: Gruppo di esecuzione 8
9: Gruppo di esecuzione 9
9999: Non calcolare

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

p20255 PT1 1 Sequenza di esecuzione / PT1 1 Seq. esecuz.

CU_S110-CAN, CU_S110-DP, CU_S110-PN, SERVO_S110-CAN (FBLOCKS), SERVO_S110-DP (FBLOCKS), SERVO_S110-PN (FBLOCKS)

Modificabile: T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 1
Tipo di dati: Unsigned16	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 7262
Gruppo Par.: -	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1

Min	Max	Impostazione di fabbrica
0	32000	680

Descrizione: Parametro di impostazione per la sequenza di esecuzione dell'istanza PT1 1 all'interno del gruppo di esecuzione impostato in p20254.

Nota: I blocchi funzionali con un valore di sequenza di esecuzione minore vengono calcolati prima dei blocchi funzionali con un valore maggiore.

p20256[0...1] CI: INT 0 Ingressi / INT 0 Ingressi

CU_S110-CAN, CU_S110-DP, CU_S110-PN, SERVO_S110-CAN (FBLOCKS), SERVO_S110-DP (FBLOCKS), SERVO_S110-PN (FBLOCKS)

Modificabile: T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 1
Tipo di dati: Unsigned32 / FloatingPoint32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 7264
Gruppo Par.: -	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** PERCENT	**Lista esperti:** 1

Min	Max	Impostazione di fabbrica
-	-	0

Descrizione: Impostazione della sorgente del segnale della grandezza di ingresso X e del valore impostato SV dell'istanza INT 0 dell'integratore.

Indice: [0] = Ingresso X
[1] = Valore impost. SV

p20257 INT 0 Valore limite superiore LU / INT 0 Lim.sup.LU

CU_S110-CAN, CU_S110-DP, CU_S110-PN, SERVO_S110-CAN (FBLOCKS), SERVO_S110-DP (FBLOCKS), SERVO_S110-PN (FBLOCKS)

Modificabile: T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 1
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 7264
Gruppo Par.: -	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1

Min	Max	Impostazione di fabbrica
-340.28235E36	340.28235E36	0.0000

Descrizione: Impostazione del valore limite superiore LU dell'istanza INT 0 dell'integratore.

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

p20258 INT 0 Valore limite inferiore LL / INT 0 Lim.inf.LL

CU_S110-CAN, CU_S110-DP, CU_S110-PN, SERVO_S110-CAN (FBLOCKS), SERVO_S110-DP (FBLOCKS), SERVO_S110-PN (FBLOCKS)

Modificabile: T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 1
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 7264
Gruppo Par.: -	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1

Min	Max	Impostazione di fabbrica
-340.28235E36	340.28235E36	0.0000

Descrizione: Impostazione del valore limite inferiore LL dell'istanza INT 0 dell'integratore.

p20259 INT 0 Costante di tempo dell'integratore in ms / INT 0 T_integr ms

CU_S110-CAN, CU_S110-DP, CU_S110-PN, SERVO_S110-CAN (FBLOCKS), SERVO_S110-DP (FBLOCKS), SERVO_S110-PN (FBLOCKS)

Modificabile: T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 1
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 7264
Gruppo Par.: -	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1

Min	Max	Impostazione di fabbrica
0.00	340.28235E36	0.00

Descrizione: Impostazione della costante di tempo dell'integratore Ti in millisecondi dell'istanza INT 0 dell'integratore.

p20260 BI: INT 0 Applica valore impostato S / INT 0 Appl.val.imp

CU_S110-CAN, CU_S110-DP, CU_S110-PN, SERVO_S110-CAN (FBLOCKS), SERVO_S110-DP (FBLOCKS), SERVO_S110-PN (FBLOCKS)

Modificabile: T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 1
Tipo di dati: Unsigned32 / Binary	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 7264
Gruppo Par.: -	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1

Min	Max	Impostazione di fabbrica
-	-	0

Descrizione: Impostazione della sorgente del segnale per il segnale "Applica valore impostato" dell'istanza INT 0 dell'integratore.

r20261 CO: INT 0 Uscita Y / INT 0 Uscita Y

CU_S110-CAN, CU_S110-DP, CU_S110-PN, SERVO_S110-CAN (FBLOCKS), SERVO_S110-DP (FBLOCKS), SERVO_S110-PN (FBLOCKS)

Modificabile: -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 1
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 7264
Gruppo Par.: -	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** PERCENT	**Lista esperti:** 1

Min	Max	Impostazione di fabbrica
-	-	-

Descrizione: Parametro di visualizzazione per la grandezza di uscita Y dell'istanza INT 0 dell'integratore.
Se LL>= LU, la grandezza uscita Y = LU.

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

r20262 BO: INT 0 Integratore al limite superiore QU / INT 0 QU

CU_S110-CAN, CU_S110-DP, CU_S110-PN, SERVO_S110-CAN (FBLOCKS), SERVO_S110-DP (FBLOCKS), SERVO_S110-PN (FBLOCKS)

Modificabile: -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 1
Tipo di dati: Unsigned32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 7264
Gruppo Par.: -	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1

Min	Max	Impostazione di fabbrica
-	-	-

Descrizione: Parametro di visualizzazione per il messaggio QU secondo cui la grandezza di uscita Y dell'istanza INT 0 dell'integratore ha raggiunto il valore limite superiore LU.

r20263 BO: INT 0 Integratore al limite inferiore QL / INT 0 QL

CU_S110-CAN, CU_S110-DP, CU_S110-PN, SERVO_S110-CAN (FBLOCKS), SERVO_S110-DP (FBLOCKS), SERVO_S110-PN (FBLOCKS)

Modificabile: -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 1
Tipo di dati: Unsigned32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 7264
Gruppo Par.: -	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1

Min	Max	Impostazione di fabbrica
-	-	-

Descrizione: Parametro di visualizzazione per il messaggio QL secondo cui la grandezza di uscita Y dell'istanza INT 0 dell'integratore ha raggiunto il valore limite inferiore LL.

p20264 INT 0 Gruppo di esecuzione / INT 0 gr. esecuz.

CU_S110-CAN, CU_S110-DP, CU_S110-PN, SERVO_S110-CAN (FBLOCKS), SERVO_S110-DP (FBLOCKS), SERVO_S110-PN (FBLOCKS)

Modificabile: T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 1
Tipo di dati: Integer16	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 7264
Gruppo Par.: -	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1

Min	Max	Impostazione di fabbrica
0	9999	9999

Descrizione: Parametro di impostazione per il gruppo di esecuzione nel quale deve essere richiamata l'istanza INT 0 dell'integratore.

Valore:
0: Gruppo di esecuzione 0
1: Gruppo di esecuzione 1
2: Gruppo di esecuzione 2
3: Gruppo di esecuzione 3
4: Gruppo di esecuzione 4
5: Gruppo di esecuzione 5
6: Gruppo di esecuzione 6
7: Gruppo di esecuzione 7
8: Gruppo di esecuzione 8
9: Gruppo di esecuzione 9
9999: Non calcolare

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

p20265 INT 0 Sequenza di esecuzione / INT 0 Seq. esecuz.

CU_S110-CAN, CU_S110-DP, CU_S110-PN, SERVO_S110-CAN (FBLOCKS), SERVO_S110-DP (FBLOCKS), SERVO_S110-PN (FBLOCKS)

Modificabile: T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 1
Tipo di dati: Unsigned16	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 7264
Gruppo Par.: -	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1

Min	Max	Impostazione di fabbrica
0	32000	700

Descrizione: Parametro di impostazione per la sequenza di esecuzione dell'istanza INT 0 all'interno del gruppo di esecuzione impostato in p20264.

Nota: I blocchi funzionali con un valore di sequenza di esecuzione minore vengono calcolati prima dei blocchi funzionali con un valore maggiore.

p20266 CI: LVM 0 Ingresso X / LVM 0 Ingresso X

CU_S110-CAN, CU_S110-DP, CU_S110-PN, SERVO_S110-CAN (FBLOCKS), SERVO_S110-DP (FBLOCKS), SERVO_S110-PN (FBLOCKS)

Modificabile: T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 1
Tipo di dati: Unsigned32 / FloatingPoint32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 7270
Gruppo Par.: -	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** PERCENT	**Lista esperti:** 1

Min	Max	Impostazione di fabbrica
-	-	0

Descrizione: Impostazione della sorgente del segnale della grandezza di ingresso X dell'istanza LVM 0 del limitatore doppio.

p20267 LVM 0 Valore medio intervallo M / LVM 0 Val. medio M

CU_S110-CAN, CU_S110-DP, CU_S110-PN, SERVO_S110-CAN (FBLOCKS), SERVO_S110-DP (FBLOCKS), SERVO_S110-PN (FBLOCKS)

Modificabile: T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 1
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 7270
Gruppo Par.: -	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1

Min	Max	Impostazione di fabbrica
-340.28235E36	340.28235E36	0.0000

Descrizione: Parametro di impostazione per il valore medio dell'intervallo M dell'istanza LVM 0 del limitatore doppio.

p20268 LVM 0 Limite intervallo L / LVM 0 Limite L

CU_S110-CAN, CU_S110-DP, CU_S110-PN, SERVO_S110-CAN (FBLOCKS), SERVO_S110-DP (FBLOCKS), SERVO_S110-PN (FBLOCKS)

Modificabile: T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 1
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 7270
Gruppo Par.: -	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1

Min	Max	Impostazione di fabbrica
-340.28235E36	340.28235E36	0.0000

Descrizione: Parametro di impostazione per il limite dell'intervallo L dell'istanza LVM 0 del limitatore doppio.

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

p20269 LVM 0 Isteresi HY / LVM 0 Isteresi HY

CU_S110-CAN, CU_S110-DP, CU_S110-PN, SERVO_S110-CAN (FBLOCKS), SERVO_S110-DP (FBLOCKS), SERVO_S110-PN (FBLOCKS)

Modificabile: T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 1
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 7270
Gruppo Par.: -	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1

Min	Max	Impostazione di fabbrica
-340.28235E36	340.28235E36	0.0000

Descrizione: Parametro di impostazione per l'isteresi HY dell'istanza LVM 0 del limitatore doppio.

r20270 BO: LVM 0 Grandezza di ingresso al di sopra dell'intervallo QU / LVM 0 X sopra QU

CU_S110-CAN, CU_S110-DP, CU_S110-PN, SERVO_S110-CAN (FBLOCKS), SERVO_S110-DP (FBLOCKS), SERVO_S110-PN (FBLOCKS)

Modificabile: -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 1
Tipo di dati: Unsigned32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 7270
Gruppo Par.: -	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1

Min	Max	Impostazione di fabbrica
-	-	-

Descrizione: Parametro di visualizzazione dell'istanza LVM 0 del limitatore doppio secondo cui la grandezza di ingresso X era almeno X > M + L e ora è X >= M + L - HY.

r20271 BO: LVM 0 Grandezza di ingresso entro l'intervallo QM / LVM 0 X entro QM

CU_S110-CAN, CU_S110-DP, CU_S110-PN, SERVO_S110-CAN (FBLOCKS), SERVO_S110-DP (FBLOCKS), SERVO_S110-PN (FBLOCKS)

Modificabile: -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 1
Tipo di dati: Unsigned32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 7270
Gruppo Par.: -	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1

Min	Max	Impostazione di fabbrica
-	-	-

Descrizione: Parametro di visualizzazione dell'istanza LVM 0 del limitatore doppio secondo cui la grandezza di ingresso X si trova entro l'intervallo.

r20272 BO: LVM 0 Grandezza di ingresso al di sotto dell'intervallo QL / LVM 0 X sotto QL

CU_S110-CAN, CU_S110-DP, CU_S110-PN, SERVO_S110-CAN (FBLOCKS), SERVO_S110-DP (FBLOCKS), SERVO_S110-PN (FBLOCKS)

Modificabile: -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 1
Tipo di dati: Unsigned32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 7270
Gruppo Par.: -	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1

Min	Max	Impostazione di fabbrica
-	-	-

Descrizione: Parametro di visualizzazione dell'istanza LVM 0 del limitatore doppio secondo cui la grandezza di ingresso X era almeno X < M - L e ora è X <= M - L + HY.

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

p20273 LVM 0 Gruppo di esecuzione / LVM 0 gr. esecuz.

CU_S110-CAN, CU_S110-DP, CU_S110-PN, SERVO_S110-CAN (FBLOCKS), SERVO_S110-DP (FBLOCKS), SERVO_S110-PN (FBLOCKS)

Modificabile: T | **Calcolato:** - | **Livello di accesso:** 1
Tipo di dati: Integer16 | **Indice dinamico:** - | **Schema logico:** 7270
Gruppo Par.: - | **Gruppo delle unità:** - | **Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: - | **Normalizzazione:** - | **Lista esperti:** 1

Min	Max	Impostazione di fabbrica
0	9999	9999

Descrizione: Parametro di impostazione per il gruppo di esecuzione nel quale deve essere richiamata l'istanza LVM 0 del limitatore doppio.

Valore:
0: Gruppo di esecuzione 0
1: Gruppo di esecuzione 1
2: Gruppo di esecuzione 2
3: Gruppo di esecuzione 3
4: Gruppo di esecuzione 4
5: Gruppo di esecuzione 5
6: Gruppo di esecuzione 6
7: Gruppo di esecuzione 7
8: Gruppo di esecuzione 8
9: Gruppo di esecuzione 9
9999: Non calcolare

p20274 LVM 0 Sequenza di esecuzione / LVM 0 Seq. esecuz.

CU_S110-CAN, CU_S110-DP, CU_S110-PN, SERVO_S110-CAN (FBLOCKS), SERVO_S110-DP (FBLOCKS), SERVO_S110-PN (FBLOCKS)

Modificabile: T | **Calcolato:** - | **Livello di accesso:** 1
Tipo di dati: Unsigned16 | **Indice dinamico:** - | **Schema logico:** 7270
Gruppo Par.: - | **Gruppo delle unità:** - | **Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: - | **Normalizzazione:** - | **Lista esperti:** 1

Min	Max	Impostazione di fabbrica
0	7999	720

Descrizione: Parametro di impostazione per la sequenza di esecuzione dell'istanza LVM 0 all'interno del gruppo di esecuzione impostato in p20273.

Nota: I blocchi funzionali con un valore di sequenza di esecuzione minore vengono calcolati prima dei blocchi funzionali con un valore maggiore.

p20275 CI: LVM 1 Ingresso X / LVM 1 Ingresso X

CU_S110-CAN, CU_S110-DP, CU_S110-PN, SERVO_S110-CAN (FBLOCKS), SERVO_S110-DP (FBLOCKS), SERVO_S110-PN (FBLOCKS)

Modificabile: T | **Calcolato:** - | **Livello di accesso:** 1
Tipo di dati: Unsigned32 / FloatingPoint32 | **Indice dinamico:** - | **Schema logico:** 7270
Gruppo Par.: - | **Gruppo delle unità:** - | **Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: - | **Normalizzazione:** PERCENT | **Lista esperti:** 1

Min	Max	Impostazione di fabbrica
-	-	0

Descrizione: Impostazione della sorgente del segnale della grandezza di ingresso X dell'istanza LVM 1 del limitatore doppio.

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

p20276 LVM 1 Valore medio intervallo M / LVM 1 Val. medio M

CU_S110-CAN, CU_S110-DP, CU_S110-PN, SERVO_S110-CAN (FBLOCKS), SERVO_S110-DP (FBLOCKS), SERVO_S110-PN (FBLOCKS)

Modificabile: T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 1
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 7270
Gruppo Par.: -	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1

Min	Max	Impostazione di fabbrica
-340.28235E36	340.28235E36	0.0000

Descrizione: Parametro di impostazione per il valore medio dell'intervallo M dell'istanza LVM 1 del limitatore doppio.

p20277 LVM 1 Limite intervallo L / LVM 1 Limite L

CU_S110-CAN, CU_S110-DP, CU_S110-PN, SERVO_S110-CAN (FBLOCKS), SERVO_S110-DP (FBLOCKS), SERVO_S110-PN (FBLOCKS)

Modificabile: T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 1
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 7270
Gruppo Par.: -	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1

Min	Max	Impostazione di fabbrica
-340.28235E36	340.28235E36	0.0000

Descrizione: Parametro di impostazione per il limite dell'intervallo L dell'istanza LVM 1 del limitatore doppio.

p20278 LVM 1 Isteresi HY / LVM 1 Isteresi HY

CU_S110-CAN, CU_S110-DP, CU_S110-PN, SERVO_S110-CAN (FBLOCKS), SERVO_S110-DP (FBLOCKS), SERVO_S110-PN (FBLOCKS)

Modificabile: T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 1
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 7270
Gruppo Par.: -	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1

Min	Max	Impostazione di fabbrica
-340.28235E36	340.28235E36	0.0000

Descrizione: Parametro di impostazione per l'isteresi HY dell'istanza LVM 1 del limitatore doppio.

r20279 BO: LVM 1 Grandezza di ingresso al di sopra dell'intervallo QU / LVM 1 X sopra QU

CU_S110-CAN, CU_S110-DP, CU_S110-PN, SERVO_S110-CAN (FBLOCKS), SERVO_S110-DP (FBLOCKS), SERVO_S110-PN (FBLOCKS)

Modificabile: -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 1
Tipo di dati: Unsigned32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 7270
Gruppo Par.: -	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1

Min	Max	Impostazione di fabbrica
-	-	-

Descrizione: Parametro di visualizzazione dell'istanza LVM 1 del limitatore doppio secondo cui la grandezza di ingresso X era almeno X > M + L e ora è X >= M + L - HY.

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

r20280 BO: LVM 1 Grandezza di ingresso entro l'intervallo QM / LVM 1 X entro QM

CU_S110-CAN, CU_S110-DP, CU_S110-PN, SERVO_S110-CAN (FBLOCKS), SERVO_S110-DP (FBLOCKS), SERVO_S110-PN (FBLOCKS)

Modificabile: -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 1
Tipo di dati: Unsigned32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 7270
Gruppo Par.: -	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1

Min	Max	Impostazione di fabbrica
-	-	-

Descrizione: Parametro di visualizzazione dell'istanza LVM 1 del limitatore doppio secondo cui la grandezza di ingresso X si trova entro l'intervallo.

r20281 BO: LVM 1 Grandezza di ingresso al di sotto dell'intervallo QL / LVM 1 X sotto QL

CU_S110-CAN, CU_S110-DP, CU_S110-PN, SERVO_S110-CAN (FBLOCKS), SERVO_S110-DP (FBLOCKS), SERVO_S110-PN (FBLOCKS)

Modificabile: -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 1
Tipo di dati: Unsigned32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 7270
Gruppo Par.: -	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1

Min	Max	Impostazione di fabbrica
-	-	-

Descrizione: Parametro di visualizzazione dell'istanza LVM 1 del limitatore doppio secondo cui la grandezza di ingresso X era almeno X < M - L e ora è X <= M - L + HY.

p20282 LVM 1 Gruppo di esecuzione / LVM 1 gr. esecuz.

CU_S110-CAN, CU_S110-DP, CU_S110-PN, SERVO_S110-CAN (FBLOCKS), SERVO_S110-DP (FBLOCKS), SERVO_S110-PN (FBLOCKS)

Modificabile: T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 1
Tipo di dati: Integer16	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 7270
Gruppo Par.: -	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1

Min	Max	Impostazione di fabbrica
0	9999	9999

Descrizione: Parametro di impostazione per il gruppo di esecuzione nel quale deve essere richiamata l'istanza LVM 1 del limitatore doppio.

Valore:
0: Gruppo di esecuzione 0
1: Gruppo di esecuzione 1
2: Gruppo di esecuzione 2
3: Gruppo di esecuzione 3
4: Gruppo di esecuzione 4
5: Gruppo di esecuzione 5
6: Gruppo di esecuzione 6
7: Gruppo di esecuzione 7
8: Gruppo di esecuzione 8
9: Gruppo di esecuzione 9
9999: Non calcolare

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

p20283 LVM 1 Sequenza di esecuzione / LVM 1 Seq. esecuz.

CU_S110-CAN, CU_S110-DP, CU_S110-PN, SERVO_S110-CAN (FBLOCKS), SERVO_S110-DP (FBLOCKS), SERVO_S110-PN (FBLOCKS)

Modificabile: T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 1
Tipo di dati: Unsigned16	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 7270
Gruppo Par.: -	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1

Min	Max	Impostazione di fabbrica
0	7999	730

Descrizione: Parametro di impostazione per la sequenza di esecuzione dell'istanza LVM all'interno del gruppo di esecuzione impostato in p20282.

Nota: I blocchi funzionali con un valore di sequenza di esecuzione minore vengono calcolati prima dei blocchi funzionali con un valore maggiore.

p20284 CI: DIF 0 Ingresso X / DIF 0 Ingresso X

CU_S110-CAN, CU_S110-DP, CU_S110-PN, SERVO_S110-CAN (FBLOCKS), SERVO_S110-DP (FBLOCKS), SERVO_S110-PN (FBLOCKS)

Modificabile: T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 1
Tipo di dati: Unsigned32 / FloatingPoint32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 7264
Gruppo Par.: -	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** PERCENT	**Lista esperti:** 1

Min	Max	Impostazione di fabbrica
-	-	0

Descrizione: Impostazione della sorgente del segnale della grandezza di ingresso X dell'istanza DIF 0 dell'elemento differenziatore.

p20285 DIF 0 Costante di tempo differenziale in ms / DIF 0 T_differ. ms

CU_S110-CAN, CU_S110-DP, CU_S110-PN, SERVO_S110-CAN (FBLOCKS), SERVO_S110-DP (FBLOCKS), SERVO_S110-PN (FBLOCKS)

Modificabile: T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 1
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 7264
Gruppo Par.: -	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1

Min	Max	Impostazione di fabbrica
0.00	340.28235E36	0.00

Descrizione: Impostazione della costante di tempo differenziale Td in millisecondi dell'istanza DIF 0 dell'elemento differenziatore.

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

r20286 CO: DIF 0 Uscita Y / DIF 0 Uscita Y

CU_S110-CAN, CU_S110-DP, CU_S110-PN, SERVO_S110-CAN (FBLOCKS), SERVO_S110-DP (FBLOCKS), SERVO_S110-PN (FBLOCKS)

Modificabile: -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 1
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 7264
Gruppo Par.: -	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** PERCENT	**Lista esperti:** 1

Min	Max	Impostazione di fabbrica
-	-	-

Descrizione: Parametro di visualizzazione per la grandezza di uscita Y dell'istanza DIF 0 dell'elemento differenziatore.

p20287 DIF 0 Gruppo di esecuzione / DIF 0 gr. esecuz.

CU_S110-CAN, CU_S110-DP, CU_S110-PN, SERVO_S110-CAN (FBLOCKS), SERVO_S110-DP (FBLOCKS), SERVO_S110-PN (FBLOCKS)

Modificabile: T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 1
Tipo di dati: Integer16	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 7264
Gruppo Par.: -	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1

Min	Max	Impostazione di fabbrica
0	9999	9999

Descrizione: Parametro di impostazione per il gruppo di esecuzione nel quale deve essere richiamata l'istanza DIF 0 dell'elemento differenziatore.

Valore:
0: Gruppo di esecuzione 0
1: Gruppo di esecuzione 1
2: Gruppo di esecuzione 2
3: Gruppo di esecuzione 3
4: Gruppo di esecuzione 4
5: Gruppo di esecuzione 5
6: Gruppo di esecuzione 6
7: Gruppo di esecuzione 7
8: Gruppo di esecuzione 8
9: Gruppo di esecuzione 9
9999: Non calcolare

p20288 DIF 0 Sequenza di esecuzione / DIF 0 Seq. esecuz.

CU_S110-CAN, CU_S110-DP, CU_S110-PN, SERVO_S110-CAN (FBLOCKS), SERVO_S110-DP (FBLOCKS), SERVO_S110-PN (FBLOCKS)

Modificabile: T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 1
Tipo di dati: Unsigned16	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 7264
Gruppo Par.: -	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1

Min	Max	Impostazione di fabbrica
0	32000	750

Descrizione: Parametro di impostazione per la sequenza di esecuzione dell'istanza DIF 0 all'interno del gruppo di esecuzione impostato in p20287.

Nota: I blocchi funzionali con un valore di sequenza di esecuzione minore vengono calcolati prima dei blocchi funzionali con un valore maggiore.

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

r61000[0...239] PROFINET Name of Station / PN Name of Station

CU_S110-PN	**Modificabile:** -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
	Tipo di dati: Unsigned8	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** -
	Gruppo Par.: -	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
	Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
	Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
	-	-	-

Descrizione: Visualizzazione di PROFINET Name of Station.

Attenzione: Una tabella ASCII (estratto) si può trovare ad es. in appendice al Manuale delle liste.

r61001[0...3] PROFINET IP of Station / PN IP of Station

CU_S110-PN	**Modificabile:** -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
	Tipo di dati: Unsigned8	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** -
	Gruppo Par.: -	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
	Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
	Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
	-	-	-

Descrizione: Visualizzazione di PROFINET IP of Station.

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

1.3 Parametri per set di dati

1.3.1 Parametri per set di dati di comando (Command Data Set, CDS)

Nota:

Bibliografia: /FH3/ SINAMICS S110 Manuale di guida alle funzioni
Capitolo "Set di dati"

La lista seguente contiene i parametri che dipendono dai set di dati di comando.

Product: S110, Version: 4402100, Language: ita, Type: CDS

p0820[0...n]	BI: Selezione set di dati dell'azionamento DDS bit 0 / Selez. DDS bit 0
p0828[0...n]	BI: Commutazione motore, risposta di conferma / Conferma comm.mot
p0840[0...n]	BI: ON / OFF (OFF1) / ON / OFF (OFF1)
p0844[0...n]	BI: Nessun arr. per inerzia / arr. per inerzia (OFF2) sorg. segn. 1 / OFF2 s_s 1
p0845[0...n]	BI: Nessun arr. per inerzia / arr. per inerzia (OFF2) sorg. segn. 2 / OFF2 s_s 2
p0848[0...n]	BI: Nessun arresto rapido/arresto rapido (OFF3) sorgente segnale 1 / OFF3 s_s 1
p0849[0...n]	BI: Nessun arresto rapido/arresto rapido (OFF3) sorgente segnale 2 / OFF3 s_s 2
p0852[0...n]	BI: Abilitazione funzionamento / blocco funzionamento / Abilit. funzionam.
p0854[0...n]	BI: Controllo da parte del PLC / nessun controllo da parte del PLC / Contr. da PLC
p0855[0...n]	BI: Aprire obbligatoriamente freno di stazionamento / Aprire freni
p0856[0...n]	BI: Abilitazione regolatore di numero di giri / Abilit. n_reg
p0858[0...n]	BI: Chiudere obbligatoriamente freno di stazionamento / Chiudere obb freno
p1020[0...n]	BI: Valore di riferimento fisso del numero di giri - selezione bit 0 / n_rif_fisso Bit 0
p1021[0...n]	BI: Valore di riferimento fisso del numero di giri - selezione bit 1 / n_rif_fisso Bit 1
p1022[0...n]	BI: Valore di riferimento fisso del numero di giri - selezione bit 2 / n_rif_fisso Bit 2
p1023[0...n]	BI: Valore di riferimento fisso del numero di giri - selezione bit 3 / n_rif_fisso Bit 3
p1035[0...n]	BI: Potenziometro motore, valore di riferimento più elevato / Pot mot v_rif elev
p1036[0...n]	BI: Potenziometro motore, valore di riferimento più basso / P_m v_rif basso
p1039[0...n]	BI: Potenziometro motore, inversione / Inv. pot_mot
p1041[0...n]	BI: Potenziometro motore, manuale/automatico / Mop man/auto
p1042[0...n]	CI: Potenziometro motore, val. riferimento funzionamento automatico / Val.rif auto p_m
p1043[0...n]	BI: Potenziometro motore, applicazione valore impostato / App val.imp p.mot
p1044[0...n]	CI: Potenziometro motore, valore impostato / Val. imp. pot.mot.
p1051[0...n]	CI: Limite di numero di giri GdR, senso di rotazione positivo / n_lim GdR pos
p1052[0...n]	CI: Limite di numero di giri GdR, senso di rotazione negativo / n_lim GdR neg
p1055[0...n]	BI: JOG bit 0 / JOG bit 0
p1056[0...n]	BI: JOG bit 1 / JOG bit 1
p1070[0...n]	CI: Val.rif.princip. / Val.rif.princip.
p1071[0...n]	CI: Valore di riferimento principale, scalatura / Sc val.rif princ
p1075[0...n]	CI: Valore di riferimento aggiuntivo / Val. rif. aggiunt.
p1076[0...n]	CI: Valore di riferimento aggiuntivo, scalatura / Scala val.rif agg.
p1085[0...n]	CI: Limite di numero di giri, senso di rotazione positivo / n_lim pos
p1088[0...n]	CI: Limite di numero di giri, senso di rotazione negativo / n_lim neg
p1110[0...n]	BI: Interdizione direzione negativa / Interd direz negat
p1111[0...n]	BI: Interdizione direzione positiva / Interd direz pos
p1113[0...n]	BI: Inversione del valore di riferimento / Invers. val. rif.
p1122[0...n]	BI: Bypassare avvio generatore di rampa / Bypassa GdR
p1140[0...n]	BI: Abilitazione generatore di rampa / blocco generatore di rampa / Abilitaz. GdR

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

p1141[0...n]	BI: Continuazione generat. di rampa / congelamento generat. di rampa / Contin. gen. rampa
p1142[0...n]	BI: Abilitazione valore di riferim. / blocco valore di riferim. / Abil. val. rif.
p1143[0...n]	BI: Generatore di rampa, accettare valore impostato / App. val.imp.GdR
p1144[0...n]	CI: Generatore di rampa, valore impostato / Val.impostato GdR
p1155[0...n]	CI: Regolatore di numero di giri, val. riferimento di numero giri 1 / n_reg n_rif 1
p1160[0...n]	CI: Regolatore di numero di giri, val. riferimento di numero giri 2 / n_reg n_rif 2
p1230[0...n]	BI: Attivazione cortocircuito dell'indotto / frenatura in DC / Att. ASC/DCBRK
p1235[0...n]	BI: Conferma contattore cortocircuito dell'indotto esterno / Conf. ASC est.
p1430[0...n]	CI: Precomando di numero di giri / Precomando n
p1455[0...n]	CI: Regolatore numero di giri, guadagno P, segnale di adattamento / n_reg Kp se.adat
p1466[0...n]	CI: Regolatore del numero di giri, guadagno P, scalatura / n_reg scala Kp
p1476[0...n]	BI: Regolatore del numero di giri, arresto integratore / n_reg arr. integ
p1477[0...n]	BI: Regolatore del numero di giri, impostazione valore integratore / n_reg imp. integ
p1478[0...n]	CI: Regolatore del numero di giri, valore impostato dell'integratore / n_reg val integ
p1497[0...n]	CI: Scalatura momento di inerzia / Scalat massa mot
p1501[0...n]	BI: Commutazione regolazione numero di giri/coppia / Com. reg.giri/cop.
p1502[0...n]	BI: Congelamento valutatore del momento d'inerzia / Cong valut_J
p1511[0...n]	CI: Coppia aggiuntiva 1 / M_aggiuntiva 1
p1512[0...n]	CI: Coppia aggiuntiva 1, scalatura / M agg 1 scala
p1513[0...n]	CI: Coppia aggiuntiva 2 / M_aggiuntiva 2
p1522[0...n]	CI: Limite di coppia superiore o motorio / M_max sup/mot
p1523[0...n]	CI: Limite di coppia inferiore o generatorio / M_max inf/gen
p1528[0...n]	CI: Limite di coppia superiore o motorio, scalatura / Lim_c mx sup scal
p1529[0...n]	CI: Limite di coppia inferiore o generatorio, scalatura / M_max u/sc.gen.
p1542[0...n]	CI: Posizionamento su riscontro fisso, riduzione della coppia / PsR rid. coppia
p1545[0...n]	BI: Posizionamento su riscontro fisso, attivazione / Attivazione PsR
p1550[0...n]	BI: Applicazione della coppia attuale come offset della coppia / Applic. coppia att
p1551[0...n]	BI: Limite di coppia variabile/fisso, sorgente del segnale / S_s lim_M var/fis
p1552[0...n]	CI: Limite di coppia superiore, scalatura senza offset / M_max sup sc s.off
p1554[0...n]	CI: Limite di coppia inferiore, scalatura senza offset / M_max inf sc s.off
p1569[0...n]	CI: Coppia aggiuntiva 3 / M_aggiuntiva 3
p2103[0...n]	BI: 1. Tacitazione anomalie / 1. Tacita
p2104[0...n]	BI: 2. Tacitazione anomalie / 2. Tacita
p2105[0...n]	BI: 3. Tacitazione anomalie / 3. Tacita
p2106[0...n]	BI: Anomalia esterna 1 / Anomalia esterna 1
p2107[0...n]	BI: Anomalia esterna 2 / Anomalia esterna 2
p2108[0...n]	BI: Anomalia esterna 3 / Anomalia esterna 3
p2112[0...n]	BI: Avviso esterno 1 / Avviso esterno 1
p2116[0...n]	BI: Avviso esterno 2 / Avviso esterno 2
p2117[0...n]	BI: Avviso esterno 3 / Avviso esterno 3
p2144[0...n]	BI: Abilitazione sorveglianza blocco motore (negata) / Ab.sorv.bl.mot neg
p2148[0...n]	BI: Generatore rampa attivo / GdR attivo
p2151[0...n]	CI: Valore di riferimento del numero di giri per i messaggi / n_rif per msg.
p2154[0...n]	CI: Valore di riferimento di numero di giri 2 / n_rif 2
p2200[0...n]	BI: Regolatore PID, abilitazione / Abilit. reg_PID
p2220[0...n]	BI: Regolatore PID, selezione valore fisso bit 0 / Reg_PID sel. bit 0
p2221[0...n]	BI: Regolatore PID, selezione valore fisso bit 1 / Reg_PID sel. bit 1
p2222[0...n]	BI: Regolatore PID, selezione valore fisso bit 2 / Reg_PID sel. bit 2
p2223[0...n]	BI: Regolatore PID, selezione valore fisso bit 3 / Reg_PID sel. bit 3
p2235[0...n]	BI: Regolatore PID, potenziometro motore, val. rif. sup. / Reg_PID p_m +alto
p2236[0...n]	BI: Regolatore PID, potenziometro motore, val. rif. inf. / Reg_PID p_m +basso
p2253[0...n]	CI: Regolatore PID, valore di riferimento 1 / Reg_PID val rif 1
p2254[0...n]	CI: Regolatore PID, valore di riferimento 2 / Reg_PID val rif 2

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

p2264[0...n] CI: Regolatore PID, valore attuale / Reg_PID val.att.
p2286[0...n] BI: Regolatore PID, arresto integratore / Stop int. r_PID
p2289[0...n] CI: Regolatore PID, segnale di precomando / Reg_PID precomando
p2296[0...n] CI: Regolatore PID, uscita scalatura / Reg_PID uscita sca
p2297[0...n] CI: Regolatore PID, sorgente del segnale limitazione massima / Reg.PID s.segn max
p2298[0...n] CI: Regolatore PID, sorgente del segnale limitazione minima / Reg.PID s.segn min
p2299[0...n] CI: Regolatore PID, offset di limitazione / Reg.PID offs.limit

1.3.2 Parametri per set di dati di azionamento (Drive Data Set, DDS)

Nota:

Bibliografia: /FH3/ SINAMICS S110 Manuale di guida alle funzioni
Capitolo "Set di dati"

La lista seguente contiene i parametri che dipendono dai set di dati di azionamento.

Product: S110, Version: 4402100, Language: ita, Type: DDS

p0186[0...n] Numero set di dati motore (MDS) / Numero MDS
p0187[0...n] Encoder 1, numero set di dati dell'encoder / Nr EDS enc. 1
p0188[0...n] Encoder 2, numero set di dati dell'encoder / Nr EDS enc. 2
p0340[0...n] Calcolo automatico dei parametri di motore/regolazione / Calc. param. aut.
p0572[0...n] Attiva lista di disabilitazione / Lista disab. att.
p0578[0...n] Calcolo dei parametri dipendenti dalla tecnologia / Calcolo param tecn
p0640[0...n] Limite di corrente / Limite di corrente
p0642[0...n] Riduzione di corrente funzionamento senza encoder / Rid.cor.fun.s.enc.
p1001[0...n] CO: Valore di riferimento fisso del numero di giri 1 / n_rif_fisso 1
p1002[0...n] CO: Valore di riferimento fisso del numero di giri 2 / n_rif_fisso 2
p1003[0...n] CO: Valore di riferimento fisso del numero di giri 3 / n_rif_fisso 3
p1004[0...n] CO: Valore di riferimento fisso del numero di giri 4 / n_rif_fisso 4
p1005[0...n] CO: Valore di riferimento fisso del numero di giri 5 / n_rif_fisso 5
p1006[0...n] CO: Valore di riferimento fisso del numero di giri 6 / n_rif_fisso 6
p1007[0...n] CO: Valore di riferimento fisso del numero di giri 7 / n_rif_fisso 7
p1008[0...n] CO: Valore di riferimento fisso del numero di giri 8 / n_rif_fisso 8
p1009[0...n] CO: Valore di riferimento fisso del numero di giri 9 / n_rif_fisso 9
p1010[0...n] CO: Valore di riferimento fisso del numero di giri 10 / n_rif_fisso 10
p1011[0...n] CO: Valore di riferimento fisso del numero di giri 11 / n_rif_fisso 11
p1012[0...n] CO: Valore di riferimento fisso del numero di giri 12 / n_rif_fisso 12
p1013[0...n] CO: Valore di riferimento fisso del numero di giri 13 / n_rif_fisso 13
p1014[0...n] CO: Valore di riferimento fisso del numero di giri 14 / n_rif_fisso 14
p1015[0...n] CO: Valore di riferimento fisso del numero di giri 15 / n_rif_fisso 15
p1030[0...n] Potenziometro motore, configurazione / Configur. p_m
p1037[0...n] Potenziometro motore, numero di giri massimo / Pot_m n_max
p1038[0...n] Potenziometro motore, numero di giri minimo / Pot_m n_min
p1040[0...n] Potenziometro motore, valore di avvio / Val.avvio pot_m
p1047[0...n] Potenziometro motore, tempo di accelerazione / Acceleraz. pot_m
p1048[0...n] Potenziometro motore, tempo di decelerazione / Deceleraz. pot_m
p1058[0...n] Funzionamento a impulsi 1, valore di riferimento del numero giri / JOG 1 n_rif
p1059[0...n] Funzionamento a impulsi 2, valore di riferimento del numero giri / JOG 2 n_rif
p1063[0...n] Limite del numero di giri del canale del valore di riferimento / n_lim val. rif.
p1080[0...n] Num. giri minimo / n_min

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

p1082[0...n]	Num. giri max. / n_max
p1083[0...n]	CO: Limite di numero di giri, senso di rotazione positivo / n_lim pos
p1086[0...n]	CO: Limite di numero di giri, senso di rotazione negativo / n_lim neg
p1091[0...n]	Numero di giri escludibile 1 / n_escludibile 1
p1092[0...n]	Numero di giri escludibile 2 / n_escludibile 2
p1093[0...n]	Numero di giri escludibile 3 / n_escludibile 3
p1094[0...n]	Numero di giri escludibile 4 / n_escludibile 4
p1101[0...n]	Numero di giri escludibile, larghezza di banda / n_esclud. largh.
p1120[0...n]	Generatore di rampa, tempo di accelerazione / Acceler.gen.rampa
p1121[0...n]	Generatore di rampa, tempo di decelerazione / Deceler. GdR
p1130[0...n]	Tempo di arrotondamento iniziale generatore di rampa / T_amp.in. GdR
p1131[0...n]	Tempo di arrotondamento finale generatore di rampa / T_amp.fine GdR
p1134[0...n]	Generatore di rampa, tipo di arrotondamento / Tipo arrot. GdR
p1135[0...n]	OFF3 Tempo di decelerazione / OFF3 T.deceleraz.
p1136[0...n]	OFF3 Tempo di arrotondamento iniziale / GdR OFF3 t_am.in.
p1137[0...n]	OFF3 Tempo di arrotondamento finale / GdR OFF3 t_am.fine
p1145[0...n]	Retroazione generatore di rampa, intensità / Intens.retroaz_GdR
p1148[0...n]	Generatore di rampa, tolleranza attiva per acceleraz. e deceler. / GdR Tol HL/RL eff
p1151[0...n]	Configurazione generatore di rampa / Configuraz. GdR
p1189[0...n]	Valore di riferimento di numero di giri, configurazione / Conf. reg n
p1192[0...n]	DSC Selez. encoder / DSC Selez. encoder
p1193[0...n]	DSC Fattore di adattamento dell'encoder / DSC Fatt.adat.enc.
p1226[0...n]	Riconoscimento di fermo, soglia di numero di giri / n_fermo soglia_n
p1240[0...n]	Configurazione regolatore Vdc o sorveglianza Vdc / Conf. reg_Vdc
p1244[0...n]	Tensione del circuito intermedio, soglia superiore / Vdc soglia sup.
p1248[0...n]	Tensione del circuito intermedio, soglia inferiore / Vdc soglia inf.
p1250[0...n]	Regolatore Vdc, guadagno proporzionale / Comp. reg Vdc
p1300[0...n]	Modalità operativa di controllo/regolazione / Modo op. ctrl/reg.
p1317[0...n]	Attivazione controllo V/f / Attiv. V/f
p1318[0...n]	Controllo V/f, tempo di accelerazione/decelerazione / Accel./decel. Vf t
p1319[0...n]	Controllo V/f, tensione a frequenza zero / Vf V con f=0 Hz
p1326[0...n]	Controllo V/f, curva caratteristica, frequenza / Caratterist. Vf f4
p1327[0...n]	Controllo V/f, curva caratteristica, tensione / Caratterist. Vf U4
p1338[0...n]	Funzionamento V/f, smorzamento della risonanza, guadagno / FunzVf smorz.ris g
p1339[0...n]	Funzionamento V/f, smorzamento risonanza, costante tempo filtro / Smorz.T res.Vf
p1345[0...n]	Frenatura in DC, guadagno proporzionale / DCBRK Kp
p1346[0...n]	Tempo dell'azione integratrice frenatura in corrente continua / DCBRK Tn
p1349[0...n]	Funzionam. V/f, smorzamento della risonanza, frequenza massima / Vf smor.ris. f_max
p1400[0...n]	Regolazione del numero di giri, configurazione / Conf. reg n
p1402[0...n]	Configurazione di regolazione di corrente e modello di motore / Conf. I reg
p1404[0...n]	Funzionamento senza encoder, numero di giri di commutazione / Funz.s.enc. n_comm
p1414[0...n]	Filtro del valore di riferimento del numero di giri, attivazione / Filtro v_rif attiv
p1415[0...n]	Filtro del valore di riferimento del numero di giri 1, tipo / Filt.rif n Tipo 1
p1416[0...n]	Filtro del val. rif. numero di giri 1, costante di tempo / Filtro n_rif 1 T
p1417[0...n]	Filtro del val. di rif. num. di giri 1, freq. intrinseca denom. / Filt.rif n 1 fn_n
p1418[0...n]	Filtro del val. di rif. numero di giri 1, livellamento denom. / Filt.rif_1 D_n
p1419[0...n]	Filtro del val. di rifer. num. di giri 1, freq. intrinseca num. / Filt. rif n 1 fn_z
p1420[0...n]	Filtro del val. di rifer. num. di giri 1, livellamento numer. / Filt.rif n1 D_z
p1428[0...n]	Precomando di giri, simmetrizzazione tempo morto / pre_n sim.t_morto
p1429[0...n]	Precomando di giri, simmetrizzazione costante di tempo / prec_n T sim
p1433[0...n]	Regolatore del numero di giri, modello rif frequenza intrinseca / n_reg mod rif fn
p1434[0...n]	Regolatore del numero di giri, modello rif. livellamento / n_reg mod rif D
p1435[0...n]	Regolatore numero di giri, modello di riferimento tempo morto / Modrif n_reg t_mor

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

p1441[0...n]	Valore attuale di numero di giri, tempo di livellamento / Livell. T n_att.
p1451[0...n]	Valore attuale numero di giri, tempo livellamento senza encoder / n_att t_liv s.enc.
p1456[0...n]	Regolat. n. di giri, guadagno P, adatt. punto di intervento inf. / n_reg ad. Kp u
p1457[0...n]	Regolat. n. di giri, guadagno P, adatt. punto di intervento sup. / n_reg adatt Kp o
p1458[0...n]	Fattore di adattamento inferiore / Fatt adat. inf
p1459[0...n]	Fattore di adattamento superiore / Fatt adat sup
p1460[0...n]	Regolat. numero di giri, guadagno P, num. di giri di adatt. inf. / Kp n inf n_reg
p1461[0...n]	Regolat. n. giri Kp, n. giri adatt. superiore, scalatura / n_reg Kp n sup
p1462[0...n]	Regolat.num.giri, tempo azione integratrice n. giri adatt. inf. / n_reg Tn n inf
p1463[0...n]	Regolat. n. giri Tn, n. giri adatt. superiore, scalatura / n_reg Tn n sup
p1464[0...n]	Regolatore del numero di giri, velocità di adattamento inferiore / n_reg n inf.
p1465[0...n]	Regolat. numero di giri, numero di giri di adattamento superiore / n_reg n sup.
p1470[0...n]	Regolatore di num. di giri, funzion. senza encoder, guadagno P / Kp SLVC n_reg
p1472[0...n]	Regolatore n.giri, funz.senza encoder, tempo azione integratrice / n_reg SLVC Tn
p1494[0...n]	Regolat. num. giri, retroazione dell'integratore, cost. di tempo / n_reg rit_int T
p1498[0...n]	Momento di inerzia di carico / Inerzia carico
p1517[0...n]	Coppia di accelerazione, costante di tempo di livellamento / M_accel T_livell
p1520[0...n]	CO: Limite di coppia superiore o motorio / M_max sup/mot
p1521[0...n]	CO: Limite di coppia inferiore o generatorio / M_max inf/gen
p1524[0...n]	CO: Limite di coppia superiore o motorio, scalatura / Lim_c mx sup scal
p1525[0...n]	CO: Limite di coppia inferiore o generatorio, scalatura / M_max u/sc.gen.
p1530[0...n]	Limite di potenza motorio / P_max mot
p1531[0...n]	Limite di potenza generatorio / P_max gen
p1532[0...n]	CO: Offset limite di coppia / M_max Offset
p1578[0...n]	Tempo di livell. in caso di abbass. del flusso per riduz. flusso / T_liv_rid.flusso
p1579[0...n]	Tempo di livell. in caso di aumento del flusso per riduz. flusso / T_liv_aum.flusso
p1581[0...n]	Fattore di riduzione del flusso / Fatt_riduz_flusso
p1585[0...n]	Tempo di livellamento del valore attuale di flusso / T livel.val.att.fl
p1590[0...n]	Regolatore di flusso, guadagno P / Reg.flusso co.
p1592[0...n]	Regolatore di flusso, tempo dell'azione integratrice / Tn regol. flusso
p1612[0...n]	Valore di riferimento di corrente comandato senza encoder / I_rif cont. s.enc.
p1656[0...n]	Filtro del valore di riferimento di corrente, attivazione / Filtro I_rif attiv
p1657[0...n]	Filtro del valore di riferimento di corrente 1, tipo / I_rif_filt 1 tipo
p1658[0...n]	Filtro val. di riferim. di corrente 1, freq. intrinseca denom. / I_rif_filt 1 fn_n
p1659[0...n]	Filtro del val. di riferim. di corrente 1, livellamento denom. / I_rif_filt 1 D_n
p1660[0...n]	Filtro del val. di rifer. di corrente 1, freq. intrinseca numer. / I_rif_filt 1 fn_z
p1661[0...n]	Filtro del val. di rifer. di corrente 1, livellamento numer. / I_rif_filt 1 D_z
p1662[0...n]	Filtro del valore di riferimento di corrente 2, tipo / I_rif_filt 2 tipo
p1663[0...n]	Filtro val. di riferim. di corrente 2, freq. intrinseca denom. / I_rif_filt 2 fn_n
p1664[0...n]	Filtro del val. di riferim. di corrente 2, livellamento denom. / I_rif_filt 2 D_n
p1665[0...n]	Filtro del val. di rifer. di corrente 2, freq. intrinseca numer. / I_rif_filt 2 fn_z
p1666[0...n]	Filtro del val. di rifer. di corrente 2, livellamento numer. / I_rif_filt 2 D_z
p1701[0...n]	Regolatore di corrente, modello di riferimento, tempo morto / Mod rif.reg_lt_tot
p1715[0...n]	Regolatore di corrente, guadagno P / Kp reg corr
p1717[0...n]	Regolatore di corrente, tempo dell'azione integratrice / Reg_I Tn
p1752[0...n]	Mod. di motore, num. giri di commutaz., funzionam. con encoder / Giri.ModMot c. enc
p1755[0...n]	Modello mot., numero di giri di commutaz., funz. senza encoder / Giri ModMot s. enc
p1800[0...n]	Valore di riferimento frequenza impulsi / V_rif freq_imp
p1821[0...n]	Senso di rotazione / Senso di rotazione
p2140[0...n]	Numero di giri di isteresi 2 / N. giri isteresi 2
p2141[0...n]	Valore di soglia di numero di giri 1 / Soglia n. giri 1
p2142[0...n]	Numero di giri di isteresi 1 / N. giri isteresi 1
p2149[0...n]	Configurazione sorveglianze / Config. sorv.

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

p2150[0...n]	Numero di giri di isteresi 3 / N. giri isteresi 3
p2153[0...n]	Filtro del valore attuale di numero di giri, costante di tempo / Filt T n_att
p2155[0...n]	Valore di soglia di numero di giri 2 / Soglia n. giri 2
p2156[0...n]	Ritardo all'inserzione, valore di confronto raggiunto / Ragg.val.cfr t_rit
p2161[0...n]	Valore di soglia di numero di giri 3 / Soglia n. giri 3
p2162[0...n]	Numero di giri di isteresi n_att > n_max / n_att ister>n_max
p2163[0...n]	Valore di soglia di numero di giri 4 / Soglia n. giri 4
p2164[0...n]	Numero di giri di isteresi 4 / N. giri isteresi 4
p2166[0...n]	Ritardo alla disinserzione n_attuale = n_riferimento / t_rit off n_a=n_r
p2167[0...n]	Ritardo all'inserzione n_attuale = n_riferimento / t_on n_att=n_rif
p2174[0...n]	Valore di soglia di numero di giri 1 / Soglia coppia 1
p2175[0...n]	Motore bloccato, soglia di numero di giri / Sog_n blocco mot
p2177[0...n]	Motore bloccato, tempo di ritardo / t_rit bloc mot.
p2181[0...n]	Sorveglianza carico, reazione / Reaz. sorv. carico
p2182[0...n]	Sorveglianza carico, soglia di numero di giri 1 / Soglia n_giri 1
p2183[0...n]	Sorveglianza carico, soglia di numero di giri 2 / Soglia n_giri 2
p2184[0...n]	Sorveglianza carico, soglia di numero di giri 3 / Soglia n_giri 3
p2185[0...n]	Sorveglianza carico, soglia di velocità superiore 1 / Sogl. coppia 1 sup
p2186[0...n]	Sorveglianza carico, soglia di velocità inferiore 1 / Sogl. coppia 1 inf
p2187[0...n]	Sorveglianza carico, soglia di velocità superiore 2 / Sogl. coppia 2 sup
p2188[0...n]	Sorveglianza carico, soglia di velocità inferiore 2 / Sogl. coppia 2 inf
p2189[0...n]	Sorveglianza carico, soglia di velocità superiore 3 / Sogl. coppia 3 sup
p2190[0...n]	Sorveglianza carico, soglia di velocità inferiore 3 / Sogl. coppia 3 inf
p2192[0...n]	Sorveglianza carico, tempo di ritardo / t_rit sorv.carico
p2194[0...n]	Valore di soglia di numero di giri 2 / Soglia coppia 2
p2195[0...n]	Utilizzo della coppia, ritardo di disinserzione / t_dis util.coppia
p2196[0...n]	Utilizzo della coppia, fattore di scala / Util.coppia fat.sc
p2201[0...n]	CO: Regolatore PID, valore fisso 1 / Reg_PID v.fisso 1
p2202[0...n]	CO: Regolatore PID, valore fisso 2 / Reg_PID v.fisso 2
p2203[0...n]	CO: Regolatore PID, valore fisso 3 / Reg_PID v.fisso 3
p2204[0...n]	CO: Regolatore PID, valore fisso 4 / Reg_PID v.fisso 4
p2205[0...n]	CO: Regolatore PID, valore fisso 5 / Reg_PID v.fisso 5
p2206[0...n]	CO: Regolatore PID, valore fisso 6 / Reg_PID v.fisso 6
p2207[0...n]	CO: Regolatore PID, valore fisso 7 / Reg_PID v.fisso 7
p2208[0...n]	CO: Regolatore PID, valore fisso 8 / Reg_PID v.fisso 8
p2209[0...n]	CO: Regolatore PID, valore fisso 9 / Reg_PID v.fisso 9
p2210[0...n]	CO: Regolatore PID, valore fisso 10 / Reg_PID v.fisso 10
p2211[0...n]	CO: Regolatore PID, valore fisso 11 / Reg_PID v.fisso 11
p2212[0...n]	CO: Regolatore PID, valore fisso 12 / Reg_PID v.fisso 12
p2213[0...n]	CO: Regolatore PID, valore fisso 13 / Reg_PID v.fisso 13
p2214[0...n]	CO: Regolatore PID, valore fisso 14 / Reg_PID v.fisso 14
p2215[0...n]	CO: Regolatore PID, valore fisso 15 / Reg_PID v.fisso 15
p2216[0...n]	Regolatore PID, valore fisso, metodo di selezione / Sel v_fisso re_tec
p2230[0...n]	Regolatore PID, potenziometro motore, configurazione / Reg_PID conf. p_m
p2237[0...n]	Regolatore PID, potenziometro motore, valore massimo / Reg_PID pot_m max
p2238[0...n]	Regolatore PID, potenziometro motore, valore minimo / Reg_PID pot_m min
p2240[0...n]	Regolatore PID, potenziometro motore, valore iniziale / Val.in.pot.mot r_t
p2247[0...n]	Regolatore PID, tempo di accelerazione / Reg_PID p_m t_avv
p2248[0...n]	Regolatore PID, potenziometro motore, tempo decel. / Reg_PID p_m t_dec
p2502[0...n]	LR Assegnazione encoder / Assegn. encoder
p2503[0...n]	LR unità di lunghezza LU per 10 mm / LU per 10 mm
p2504[0...n]	LR Motore/carico, giri del motore / Mot/carico giri m.
p2505[0...n]	LR Motore/carico, giri del carico / Mot/carico giri c.

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

p2506[0...n]	LR unità di lunghezza LU per giro del carico / LU per giro carico
p2519[0...n]	Config. comportam. preparaz. valore att. pos. nella commut. DDS / s_att. config DDS
p2533[0...n]	LR Filtro valore di riferimento posizione, costante di tempo / s_rif_filtro T
p2534[0...n]	LR Fattore di precomando del numero di giri / Fattore n_precom
p2535[0...n]	LR Precomando numero giri, filtro simmetrizzazione, tempo morto / n_prec filt t_mort
p2536[0...n]	LR Precomando del numero di giri, filtro di simmetrizzazione PT1 / n_prec. filtro PT1
p2538[0...n]	LR Guadagno proporzionale / Kp
p2539[0...n]	LR Tempo dell'azione integratrice / Tn
p2546[0...n]	LR Sorveglianza distanza di inseguimento dinamica, tolleranza / s_delta_sorv. tol
p2567[0...n]	LR Precomando momento di inerzia / M_precom M_iner
p2634[0...n]	EPOS Riscontro fisso, distanza di inseguimento massima / Distanza inseg.max
p2720[0...n]	Configurazione riduttore di carico / Config.rid.carico
p2721[0...n]	Riduttore di carico, encoder assoluto rotativo, giri virtuali / Giri enc. assoluto
p2722[0...n]	Finestra tolleranza inseguimento posizione riduttore di carico / Toller.inseg.pos.
r2723[0...n]	CO: Valore assoluto riduttore di carico / Val. ass.rid.car.
r2724[0...n]	CO: Differenza di posizione riduttore di carico / Diff.pos.rid.car.
p2900[0...n]	CO: Valore fisso 1 [%] / Valore fisso 1 [%]
p2901[0...n]	CO: Valore fisso 2 [%] / Valore fisso 2 [%]
p2930[0...n]	CO: Val. fisso M [Nm] / Val. fisso M [Nm]
p3233[0...n]	Filtro del valore attuale di coppia, costante di tempo / Filt T M_att
r3925[0...n]	Segnalazione di fine, identificazioni / Visual.fine ident.
r3927[0...n]	Identificazione dati del motore, dati motore asincr. determinati / IDmot dati ASM det
r3928[0...n]	Identificazione dati del motore, dati motore sincr. determinati / IDmot dati PEM det
r3998[0...n]	Prima messa in servizio dell'azionamento / Prima MIS azion

1.3.3 Parametri per set di dati dell'encoder (Encoder Data Set, EDS)

Nota:

Bibliografia: /FH3/ SINAMICS S110 Manuale di guida alle funzioni
Capitolo "Set di dati"

La lista seguente contiene i parametri che dipendono dai set di dati dell'encoder.

Product: S110, Version: 4402100, Language: ita, Type: EDS

p0141[0...n]	Interfaccia encoder (Sensor Module), numero di componente / Nr. comp enc. ss
p0142[0...n]	Encoder, numero di componente / Nr. comp. enc.
p0144[0...n]	Sensor Module, riconoscimento tramite LED / Ric. LED SM
p0145[0...n]	Attivare/disattivare interfaccia encoder / Interf.enc.att/dis
r0146[0...n]	Interfaccia encoder attiva/inattiva / Interf.enc.att/in
r0147[0...n]	Sensor Module, versione dati EEPROM / Versione EEPROM SM
r0148[0...n]	Sensor Module, versione firmware / Versione FW SM
p0400[0...n]	Selezione del tipo di encoder / Selez. tipo_encod
p0401[0...n]	Selezione tipo encoder OEM / Selez.tipo enc.OEM
p0404[0...n]	Configurazione encoder attiva / Config_enc attiva
p0405[0...n]	Encoder rettangolare traccia A/B / Enc. rettang. A/B
p0408[0...n]	Encoder rotativo, numero di tacche / Tacche enc. rot.
p0410[0...n]	Encoder, inversione valore attuale / Val.att.inv.enc.
p0414[0...n]	Bit rilevanti del valore di posiz. gross. ridondante (rilevati) / Bit rilevanti
p0415[0...n]	Bit più significativo sicuro posiz. gross. Gx_XIST1 (rilevato) / Gx_XIST1 MSB sic
p0418[0...n]	Risoluzione fine Gx_XIST1 (in bit) / Enc.prec.Gx_XIST1

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

p0419[0...n]	Risoluzione fine, valore assoluto Gx_XIST2 (in bit) / Enc.prec.Gx_XIST2
p0421[0...n]	Encoder assoluto rotativo, risoluzione multigiro / Enc. multi. ass.
p0423[0...n]	Encoder assoluto rotativo, risoluzione a giro singolo / Enc. ass. singlet.
p0425[0...n]	Encoder rotativo, distanza tacche di zero / Dist.TZ rossa enc.
p0426[0...n]	Distanza differenziale tacca di zero encoder / D.diff TZ encoder
p0427[0...n]	Baudrate encoder SSI / Baud encoder SSI
p0428[0...n]	Encoder SSI tempo monoflop / Enc SSI t_monoflop
p0429[0...n]	Configurazione encoder SSI / Config encoder SSI
p0430[0...n]	Configurazione Sensor Module / Configurazione SM
p0431[0...n]	Offset angolo di commutazione / Offset ang_com
p0432[0...n]	Giri encoder fattore di riduzione / Giri enc. fatt.rid
p0433[0...n]	Giri motore/carico fattore di riduzione / Giri mot. fatt.rid
p0434[0...n]	Bit di errore encoder SSI / Bit err. enc. SSI
p0435[0...n]	Bit di avviso encoder SSI / Bit avviso enc SSI
p0436[0...n]	Bit di parità encoder SSI / Bit parità enc SSI
p0437[0...n]	Configurazione estesa del Sensor Module / Config SM estesa
p0438[0...n]	Tempo di filtro encoder rettangolare / T_filtro enc
p0439[0...n]	Tempo di accelerazione encoder / T_accel_encoder
p0440[0...n]	Copiare numero di serie dell'encoder / Enc.nr_ser. copia
p0441[0...n]	Messa in servizio encoder numero di serie parte 1 / Enc.MIS nr_ser 1
p0442[0...n]	Messa in servizio encoder numero di serie parte 2 / Enc.MIS nr_ser 2
p0443[0...n]	Messa in servizio encoder numero di serie parte 3 / Enc.MIS nr_ser 3
p0444[0...n]	Messa in servizio encoder numero di serie parte 4 / Enc.MIS nr_ser 4
p0445[0...n]	Messa in servizio encoder numero di serie parte 5 / Enc.MIS nr_ser 5
p0446[0...n]	Encoder SSI, numero di bit prima del valore assoluto / Enc SSI bit prima
p0447[0...n]	Encoder SSI, numero di bit valore assoluto / Enc SSI bit valore
p0448[0...n]	Encoder SSI, numero di bit dopo il valore assoluto / Enc SSI bit dopo
p0449[0...n]	Encoder SSI, numero di bit di riempimento / Enc SSI bit riemp.
p0453[0...n]	Valutazione dell'encoder, numero di giri zero, tempo di misura / Val_enc n 0 t_mis
p0493[0...n]	Selezione della tacca di zero, morsetto d'ingresso / Sel_TZ mors_ingr
p0494[0...n]	Tacca di zero ausiliaria, morsetto d'ingresso / t0 aux mors ing
p2507[0...n]	LR Regolazione encoder assoluto, stato / Reg enc ass stat
p2525[0...n]	CO: LR Regolazione encoder, offset / Reg. enc. offset
p4662[0...n]	Encoder, tipo di curva caratteristica / Enc tipo curva car
p4663[0...n]	Encoder, curva caratteristica K0 / Enc caratt.K0
p4664[0...n]	Encoder, curva caratteristica K1 / Enc caratt.K1
p4665[0...n]	Encoder, curva caratteristica K2 / Enc caratt.K2
p4666[0...n]	Encoder, curva caratteristica K3 / Enc caratt.K3
p4670[0...n]	Configurazione sensore analogico / Conf. sens_an
p4671[0...n]	Ingresso sensore analogico / Ingr. sens_an
p4672[0...n]	Sensore analogico canale A, tensione a valore attuale zero / Sens_an A, V a 0
p4673[0...n]	Sensore analogico canale A, tensione per periodo dell'encoder / Sens_an A, V/per
p4674[0...n]	Sensore analogico canale B, tensione a valore attuale zero / Sens_an B, V a 0
p4675[0...n]	Sensore analogico canale B, tensione per periodo dell'encoder / Sens_an B, V/per
p4676[0...n]	Sensore analogico, soglia limite di intervallo / Soglia_lim sens_an
p4677[0...n]	Configurazione sensore analogico LVDT / Conf. sens_an LVDT
p4678[0...n]	Sensore analogico LVDT, rapporto di trasmissione / Sen.an.rap tr LVDT
p4679[0...n]	Sensore analogico LVDT, fase / Sens_an LVDT fase
p4680[0...n]	Tolleranza ammessa sorveglianza tacca di zero / Toll.amm. sorv TZ
p4681[0...n]	Sorveglianza tacca zero, finestra tolleranza, limite 1 positivo / Sorv.TZ tol.lim.1+
p4682[0...n]	Sorveglianza tacca zero, finestra tolleranza, limite 1 negativo / Sorv.TZ tol.lim.1-
p4683[0...n]	Sorveglianza tacca zero, finestra toller. soglia avviso positiva / TZ tol sog A pos
p4684[0...n]	Sorveglianza tacca zero, finestra toller. soglia avviso negativa / TZ tol sog A neg

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

p4685[0...n] Valore attuale numero di giri, formazione della media / Media n_att
p4686[0...n] Lunghezza minima tacca zero / Lunghezza min. TZ

1.3.4 Parametri per set di dati del motore (Motor Data Set, MDS)

Nota:

Bibliografia: /FH3/ SINAMICS S110 Manuale di guida alle funzioni
Capitolo "Set di dati"

La lista seguente contiene i parametri che dipendono dai set di dati del motore.

Product: S110, Version: 4402100, Language: ita, Type: MDS

p0131[0...n] Motore, numero di componente / Nr. comp. mot
p0300[0...n] Selezione del tipo di motore / Selez.tipo mot.
p0301[0...n] Selezione numero di codice motore / Selez. n.cod. mot.
r0302[0...n] Numero codice motore con DRIVE-CLiQ / Motorcode Mot DLQ
r0303[0...n] Motore con DRIVE-CLiQ, parola di stato / Motore con DLQ ZSW
p0304[0...n] Tensione nominale del motore / Tensione nom. mot
p0305[0...n] Corrente nominale del motore / Corrente nom. mot
p0307[0...n] Potenza nominale del motore / Potenza nom. mot
p0308[0...n] Fattore di potenza nominale del motore / Fatt. pot. nom mot
p0310[0...n] Frequenza nominale del motore / f_nom. motore
p0311[0...n] Numero di giri nominale del motore / Velocità nom. mot.
p0312[0...n] Coppia nominale del motore / Forza nom. motore
r0313[0...n] Numero di coppie di poli del motore, attuale (o calcolato) / Coppia mot.att
p0314[0...n] Numero di coppie di poli del motore / N.coppie poli mot
p0316[0...n] Costante di coppia del motore / KT mot
p0318[0...n] Corrente da fermo del motore / I mot. fermo
p0319[0...n] Coppia da fermo del motore / M_fermo motore
p0320[0...n] Corrente nominale di magnetizzazione/cortocircuito del motore / I_magn. nom. mot.
p0322[0...n] Velocità massima del motore / n_max motore
p0323[0...n] Corrente massima del motore / I max motore
p0324[0...n] Numero di giri massimo avvolgimento / n_max avvolgimento
p0325[0...n] Identificazione posizione dei poli del motore, corrente 1ª fase / Mot PolID I fase 1
p0326[0...n] Fattore di correzione della coppia di inversione motore / Corr. rib. M mot
p0327[0...n] Angolo di carico ottimale del motore / Phi_car. ott.mot.
p0328[0...n] Costante del momento di riluttanza del motore / Riluttanza kT mot
p0329[0...n] Identificazione posizione dei poli del motore, corrente / Mot PolID corrente
r0330[0...n] Scorrimento nominale del motore / Scorr.nom. motore
r0331[0...n] Corrente di magnetizzazione/cortocircuito del motore attuale / Mot I_mag_rif att
r0332[0...n] Fattore di potenza nominale del motore / Fatt. pot. nom mot
r0333[0...n] Coppia nominale del motore / Forza nom. motore
r0334[0...n] Costante di coppia del motore attuale / kT mot att
p0335[0...n] Tipo raffr.mot. / Tipo raffr.mot.
r0336[0...n] Frequenza nominale del motore attuale / F nom mot. attuale
r0337[0...n] Forza elettromagnetica nominale del motore / FEM nom. mot.
p0338[0...n] Corrente limite del motore / Lim.I motore
r0339[0...n] Tensione nominale del motore / Tensione nom. mot
p0341[0...n] Momento di inerzia del motore / Port. M mot
p0342[0...n] Momento di inerzia, rapporto del totale rispetto al motore / Portata motore

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

p0344[0...n]	Massa motore (per il modello termico di motore) / Massa mot. term.
p0347[0...n]	Tempo di diseccitazione del motore / Diseccit. t mot.
p0348[0...n]	Numero di giri d'uso per indebolimento di campo Vdc = 600 V / n_defluss. motore
p0350[0...n]	Resistenza dello statore del motore a freddo / R stat. mot.freddo
p0352[0...n]	Resistenza cavo / Res.cavi mot.fred
p0353[0...n]	Induttanza addizionale del motore / Preins. L mot
p0354[0...n]	Resistenza rotore motore a freddo/Resistenza smorzatore asse d / R_L mot fredda/RDd
p0356[0...n]	Induttanza di dispersione statore del motore / Disp.stat.L mot
p0358[0...n]	Induttanza dispersione rotore motore/induttanza smorzat. asse d / L_L disp mot/LDd
p0360[0...n]	Induttanza principale motore/Induttanza princip. asse d saturata / Mot Lh/Lh d satur.
r0370[0...n]	Resistenza dello statore del motore a freddo / R stat. mot.freddo
r0373[0...n]	Resistenza nominale dello statore del motore / R_statore mot nom.
r0374[0...n]	Resistenza rotore motore a freddo/Resistenza smorzatore asse d / R_L mot fredda/RDd
r0376[0...n]	Resistenza nominale del rotore del motore / R_rotore mot. nom.
r0377[0...n]	Induttanza di dispersione motore totale / Disp.tot.L mot
r0382[0...n]	Induttanza principale motore trasformata/Lh asse d saturata / Mot L_H tr/Lhd tot
r0384[0...n]	Costante tempo rotore motore/costante tempo smorzatore asse d / Mot T_rotore/T_Dd
r0386[0...n]	Costante di tempo di dispersione dello statore del motore / Disp.stat.T mot
p0391[0...n]	Adattamento regolatore di corrente, punto di intervento KP / P.to adat. I KP
p0392[0...n]	Adattam. regolatore di corrente, punto di intervento KP adattato / P.to adat. I KP ad
p0393[0...n]	Adattamento del regolatore di corrente, guadagno P, adattamento / I_adatt Kp adatt.
r0395[0...n]	Resistenza statore attuale / Statore R att
r0396[0...n]	Resistenza rotore attuale / Rotore R att
p0530[0...n]	Selezione esecuzione dei cuscinetti / Sel. esec_cusc
p0531[0...n]	Selezione numero di codice dei cuscinetti / Sel.n.codice cusc.
p0532[0...n]	Numero di giri massimo del cuscinetto / n_max cuscin.
p0600[0...n]	Sensore della temperatura motore per sorveglianza / Sens.temp mot
p0601[0...n]	Sensore della temperatura motore, tipo di sensore / Sens_temp_mot tipo
p0604[0...n]	Temperatura motore, soglia di avviso / Soglia avv.t_mot
p0605[0...n]	Temperatura motore, soglia di anomalia / Soglia anom.t_mot
p0606[0...n]	Temperatura motore, temporizzatore / Tempor. t_mot
p0607[0...n]	Errore sensore della temperatura, temporizzatore / Tempo err sensore
p0611[0...n]	Modello motore I2t, costante di tempo termica / Mot I2t T_term
p0612[0...n]	Configurazione modello motore termico / Conf mod mot term
p0615[0...n]	Modello motore I2t, soglia di anomalia / Sogl_an mod_m I2t
p0616[0...n]	Sovratemperatura motore, soglia di avviso 1 / Avviso temp.mot. 1
p0620[0...n]	Adattamento termico, resistenza statore e rotore / Adat.term.R mot
p0624[0...n]	Offset temperatura del motore PT100 / Offs T_mot PT100
p0625[0...n]	Motore, temperatura ambiente / T amb. motore
p0626[0...n]	Sovratemperatura motore, ferro dello statore / T mot con ferro
p0627[0...n]	Motore, sovratemperatura, avvolgimento dello statore / Stat. sup.T mot
p0628[0...n]	Motore, sovratemperatura, avvolgimento del rotore / T mot con rotore
r0630[0...n]	Modello termico del motore, temperatura ambiente / Amb.MotTMod T
r0631[0...n]	Modello termico del motore, temperatura ferro statore / MotTMod T_ferro
r0632[0...n]	Modello termico del motore, temperatura avvolgimento statore / MotTMod T_rame
r0633[0...n]	Modello termico del motore, temperatura rotore / MotTMod T_rot
p0643[0...n]	Protezione contro le sovratensioni nei motori sincroni / Prot_sovratens.
p0650[0...n]	Ore correnti di esercizio motore / t_funz mot. corr.
p0651[0...n]	Intervallo di manutenzione ore d'esercizio motore / Int manut t_es.mot
p0826[0...n]	Commutazione motore, numero motore / N.mot commutaz.mot
p0827[0...n]	Commutazione motore, parola di stato, numero di bit / Com mot ZSW n. bit
p1231[0...n]	Configurazione cortocircuito dell'indotto / frenatura in DC / Conf. ASC/DCBRK
p1232[0...n]	Frenatura in DC, corrente di frenatura / Corr.fren.DCBRK

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

p1233[0...n] Frenatura in DC, durata / Durata DCBRK
p1234[0...n] Frenatura in DC, numero di giri di avvio / n avvio DCBRK
p1236[0...n] Tempo sorveglianza conferma contattore cortocirc. indotto est. / T_sorv ASC est
p1237[0...n] Tempo di attesa cortocircuito dell'indotto esterno all'apertura / T_attesa ASC est
p1909[0...n] Identificazione dati del motore, parola di comando / STW IDmot
p1958[0...n] Misura in rotazione, tempo di accelerazione/decelerazione / Mis.rot. t_acc_dec
p1959[0...n] Configurazione misura in rotazione / Config. mis. rot.
p1980[0...n] Metodo PolID / Metodo PolID
p1981[0...n] PolID, percorso massimo / Perc max PolID
p1982[0...n] Selezione PolID / Selezione PolID
p1991[0...n] Commutazione motore, correzione angolo di commutazione / Corr. angolo comm.
p1993[0...n] PolID basata sul movimento, corrente / PolID I bas.movim
p1994[0...n] PolID basata sul movimento, tempo di salita / PolID T bas.movim
p1995[0...n] PolID basata sul movimento, guadagno / PolID kp bas.movim
p1996[0...n] PolID basata sul movimento, tempo azione integratrice / PolID Tn bas.movim
p1997[0...n] PolID basata sul movimento, tempo di livellamento / PolID T_liv bas.mo
p3049[0...n] IDmot, num. di giri iniziale per il defluss. di campo identific. / ident
p3050[0...n] IDmot, resistenza dello statore identificata / R statore identif.
p3054[0...n] IDmot, resistenza del rotore identificata / R rotore identif.
p3056[0...n] Id motore, induttanza di dispersione dello statore identificata / Indutt_disp_stat
p3058[0...n] Id motore, induttanza di dispersione del rotore identificata / Indutt_disp_ident
p3060[0...n] IDmot, induttanza principale identificata / Ind_princ_identif

1.3.5 Parametri per set di dati della parte di potenza (Power unit Data Set, PDS)

Nota:

Bibliografia: /FH3/ SINAMICS S110 Manuale di guida alle funzioni
Capitolo "Set di dati"

La lista seguente contiene i parametri che dipendono dai set di dati della parte di potenza.

Product: S110, Version: 4402100, Language: ita, Type: PDS
p0121[0...n] Parte di potenza, numero di componente / Nr. comp. LT
r0127[0...n] Parte di potenza, versione dati EPROM / Versione LT EPROM
r0128[0...n] Versione firmware della parte di potenza / Versione FW PP
r0200[0...n] Parte di potenza, numero di codice attuale / P.p. num cod att
p0201[0...n] Parte di potenza, numero di codice / Num_cod p_p
r0203[0...n] Parte di potenza, tipo attuale / Tipo att. PP
r0204[0...n] Parte di potenza, caratteristiche dell'hardware / Caratt. HW p. pot.
p0251[0...n] Ventilatore parte di potenza, contatore ore di esercizio / t_funz vent. PP

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

Schemi logici 2

Sommario

2.1	Indice del contenuto	2-758
2.2	Spiegazioni relative agli schemi logici	2-765
2.3	Panoramiche	2-770
2.4	Morsetti di ingresso/uscita CU305	2-780
2.5	PROFIdrive	2-788
2.6	Parole di comando/stato interne	2-825
2.7	Controllo sequenziale	2-838
2.8	Comando freni	2-841
2.9	Safety Integrated	2-846
2.10	Canale del valore di riferimento	2-865
2.11	Canale del valore di riferimento non attivato	2-874
2.12	Posizionatore semplice (EPOS)	2-876
2.13	Regolazione di posizione	2-892
2.14	Valutazione encoder	2-897
2.15	Servoregolazione	2-904
2.16	Funzioni tecnologiche	2-924
2.17	Blocchi funzionali liberi (FBLOCKS)	2-927
2.18	Regolatore PID	2-945
2.19	Segnali e funzioni di sorveglianza	2-950
2.20	Diagnostica	2-956
2.21	Set di dati	2-962
2.22	Interfaccia CANopen	2-967
2.23	Basic Operator Panel 20 (BOP20)	2-974

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

2.1 Indice del contenuto

2.2 Spiegazioni relative agli schemi logici 2-765
1020 – Spiegazione dei simboli (parte 1) 2-766
1021 – Spiegazione dei simboli (parte 2) 2-767
1022 – Spiegazione dei simboli (parte 3) 2-768
1030 – Uso della tecnica BICO 2-769

2.3 Panoramiche 2-770
1510 – Morsetti di ingresso/uscita CU305 2-771
1520 – PROFIdrive 2-772
1530 – Parole di comando/stato interne, set di dati 2-773
1550 – Canale del valore di riferimento 2-774
1580 – Valutazione encoder servoregolazione (posizione, velocità, temperatura) 2-775
1590 – Servoregolazione regolazione numero di giri e controllo V/f 2-776
1610 – Servoregolazione formazione dei limiti di coppia 2-777
1630 – Servoregolazione regolazione di corrente 2-778
1750 – Sorveglianze, anomalie, avvisi 2-779

2.4 Morsetti di ingresso/uscita CU305 2-780
2020 – Ingressi digitali con separazione del potenziale (DI 0 ... DI 3) 2-781
2021 – Ingressi digitali con separazione del potenziale (DI 16 ... DI 19) 2-782
2022 – Ingressi digitali con separazione del potenziale (DI 20 ... DI 22) 2-783
2030 – Ingressi e uscite digitali bidirezionali (DI/DO 8 ... DI/DO 9) 2-784
2031 – Ingressi e uscite digitali bidirezionali (DI/DO 10 ... DI/DO 11) 2-785
2038 – Uscita digitale (DO 16) 2-786
2040 – Ingresso analogico (AI) 2-787

2.5 PROFIdrive 2-788
2410 – PROFIBUS (PB), indirizzi e diagnostica 2-790
2420 – Telegrammi standard e dati di processo 2-791
2422 – Telegrammi e dati di processo specifici del costruttore 2-792
2424 – Telegrammi specifici del costruttore/liberi e dati di processo 2-793
2439 – Segnali di ricezione PZD Interconnessione specifica per profilo 2-794
2440 – Segnali di ricezione PZD Interconnessione specifica del costruttore 2-795
2442 – Parola di comando STW1 Interconnessione (p2038 = 0) 2-796
2443 – Parola di comando STW1 Interconnessione (p2038 = 1) 2-797

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

2444 – Parola di comando STW2 Interconnessione (p2038 = 0) 2-798
2445 – Parola di comando STW2 Interconnessione (p2038 = 1) 2-799
2449 – Segnali di trasmissione PZD Interconnessione specifica per profilo 2-800
2450 – Segnali di trasmissione PZD Interconnessione specifica del costruttore 2-801
2452 – Parola di stato ZSW1 Interconnessione (p2038 = 0) 2-802
2453 – Parola di stato ZSW1 Interconnessione (p2038 = 1) 2-803
2454 – Parola di stato ZSW2 Interconnessione (p2038 = 0) 2-804
2455 – Parola di stato ZSW2 Interconnessione (p2038 = 1) 2-805
2456 – Parola di stato MELDW Interconnessione 2-806
2462 – PosSTW Parola di comando di pos. Interconnessione (r0108.4 = 1) 2-807
2463 – POS_STW1 Parola di comando posizionamento 1 Interconnessione (r0108.4 = 1) 2-808
2464 – POS_STW2 Parola di comando posizionamento 2 Interconnessione (r0108.4 = 1) 2-809
2466 – POS_ZSW1 Parola di stato posizionamento 1 Interconnessione (r0108.4 = 1) 2-810
2467 – POS_ZSW2 Parola di stato posizionamento 2 Interconnessione (r0108.4 = 1) 2-811
2468 – IF1 Telegramma di ricezione Interconnessione libera via BICO (p0922 = 999) 2-812
2470 – IF1 Telegramma di invio Interconnessione libera via BICO (p0922 = 999) 2-813
2472 – IF1 Interconnessione libera parole di stato 2-814
2475 – STW1 Parola di comando 1 Interconnessione (r0108.4 = 1) 2-815
2476 – SATZANW-Pos Interconnessione selezione blocco (r0108.4 = 1) 2-816
2479 – ZSW1 Interconnessione parola di stato 1 (r0108.4 = 1) 2-817
2480 – Modalità MDI Interconnessione (r0108.4=1) 2-818
2481 – IF1 Telegramma di ricezione Interconnessione libera via BICO (p0922 = 999) 2-819
2483 – IF1 Telegramma di invio Interconnessione libera via BICO (p0922 = 999) 2-820
2495 – Parola di comando CU_STW Interconnessione Control Unit 2-821
2496 – Parola di stato CU_ZSW Interconnessione Control Unit 2-822
2497 – Interconnessione A_DIGITAL 2-823
2498 – Interconnessione E_DIGITAL 2-824

2.6 Parole di comando/stato interne 2-825
2501 – Parola di comando controllo sequenziale 2-826
2503 – Parola di stato controllo sequenziale 2-827
2505 – Parola di comando canale del valore di riferimento 2-828
2520 – Parola di comando regolatore del numero di giri 2-829
2522 – Parola di stato regolatore del numero di giri 2-830
2526 – Parola di stato regolazione 2-831

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

2530 – Parola di stato regolazione di corrente 2-832
2534 – Parola di stato sorveglianze 1 2-833
2536 – Parola di stato sorveglianze 2 2-834
2537 – Parola di stato sorveglianze 3 2-835
2546 – Parola di comando anomalie/avvisi 2-836
2548 – Parola di stato anomalie/avvisi 1 e 2 2-837

2.7 Controllo sequenziale 2-838
2610 – Unità di controllo 2-839
2634 – Abilitazioni mancanti, attivazione contattore di rete 2-840

2.8 Comando freni 2-841
2701 – Comando freni semplice (r0108.14 = 0) 2-842
2704 – Comando freni esteso, riconoscimento di fermo (r0108.14 = 1) 2-843
2707 – Comando freni esteso, apertura/chiusura del freno (r0108.14 = 1) 2-844
2711 – Comando freni esteso, uscite di segnale (r0108.14 = 1) 2-845

2.9 Safety Integrated 2-846
2800 – Basic Functions, gestore dei parametri 2-847
2802 – Basic Functions, sorveglianze e anomalie/avvisi 2-848
2804 – Basic Functions, parole di stato 2-849
2810 – Basic Functions, STO (Safe Torque Off)/SS1 (Safe Stop 1) 2-850
2811 – Basic Functions, STO (Safe Torque Off), cancellazione impulsi sicura 2-851
2814 – Basic Functions, SBC (Safe Brake Control) 2-852
2820 – Extended Functions, SLS (Safely-Limited Speed) 2-853
2825 – Extended Functions, SS1, SS2, SOS, STOP B, C, D, F interno 2-854
2840 – Extended Functions, parola di comando e parola di stato 2-855
2846 – Extended Functions, gestore dei parametri 2-856
2850 – Extended Functions (F-DI 0 ... F-DI 2) 2-857
2853 – Extended Functions (F-DO 0) 2-858
2855 – Extended Functions, interfaccia di comando 2-859
2856 – Extended Functions, selezione Safe State 2-860
2857 – Extended Functions, assegnazione (F-DO 0) 2-861
2858 – Extended Functions, comando tramite PROFIsafe (p9601.2 = p9601.3 = 1) . . 2-862
2860 – Extended Functions, SSM (Safe Speed Monitor) 2-863
2861 – Extended Functions, SDI (Safe Direction) 2-864

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

2.10 Canale del valore di riferimento 2-865
3010 – Valori di riferimento fissi del numero di giri 2-866
3020 – Potenziometro motore 2-867
3030 – Valore di riferimento principale/aggiuntivo, scalatura del valore di riferimento, JOG 2-868
3040 – Limitazione di direzione e inversione di direzione 2-869
3050 – Bande di arresto e limitazioni del numero di giri 2-870
3060 – Generatore di rampa semplice 2-871
3070 – Generatore di rampa esteso 2-872
3080 – Selezione, parola di stato, inseguimento del generatore di rampa 2-873

2.11 Canale del valore di riferimento non attivato 2-874
3095 – Formazione dei limiti di velocità (r0108.8 = 0) 2-875

2.12 Posizionatore semplice (EPOS) 2-876
3610 – Modo operativo Funzionamento a impulsi (r0108.4 = 1) 2-877
3612 – Modo operativo Ricerca del punto di riferimento (r0108.4 = 1) (p2597 = segnale 0) 2-878
3614 – Modalità Ricerca del punto di riferimento al volo (r0108.4 = 1) (p2597 = segnale 1) 2-879
3615 – Modo operativo Blocchi di movimento Cambio blocco esterno (r0108.4 = 1) . . 2-880
3616 – Modo operativo Blocchi di movimento (r0108.4 = 1) 2-881
3617 – Posizionamento su riscontro fisso (r0108.4 = 1) 2-882
3618 – Modo oper. Impostazione diretta del valore di riferimento/MDI, valori dinamici (r0108.4 = 1) 2-883
3620 – Modo operativo Impostazione diretta del valore di riferimento/MDI (r0108.4 = 1) 2-884
3625 – Controllo dei modi operativi (r0108.4 = 1) 2-885
3630 – Limitazioni del campo di movimento (r0108.4 = 1) 2-886
3635 – Interpolatore (r0108.4 = 1) 2-887
3640 – Parola di comando selezione blocco/selezione MDI (r0108.4 = 1) 2-888
3645 – Parola di stato 1 (r0108.3 = 1, r0108.4 = 1) 2-889
3646 – Parola di stato 2 (r0108.3 = 1, r0108.4 = 1) 2-890
3650 – Parola di stato blocco di movimento attivo/MDI attivo (r0108.4 = 1) 2-891

2.13 Regolazione di posizione 2-892
4010 – Preparazione del valore attuale di posizione (r0108.3 = 1) 2-893
4015 – Regolatore di posizione (r0108.3 = 1) 2-894

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

4020 – Sorveglianza di fermo/di posizionamento (r0108.3 = 1) 2-895
4025 – Sorveglianza dinamica dell'errore di inseguimento, programmatori a camme (r0108.3 = 1) 2-896

2.14 Valutazione encoder 2-897
4704 – Rilevamento di posizione e temperatura encoder 1 ... 2 2-898
4710 – Rilevamento valore attuale del num. di giri e posizione dei poli, encoder motore (encoder 1) 2-899
4720 – Interfaccia encoder, segnali di ricezione encoder 1 ... 2 2-900
4730 – Interfaccia encoder, segnali di trasmissione encoder 1 ... 2 2-901
4735 – Ricerca tacca di riferimento con tacca di zero ausiliaria encoder 1 2-902
4740 – Analisi del tastatore di misura, memoria dei valori di misura encoder 1 ... 2 . . . 2-903

2.15 Servoregolazione 2-904
5020 – Filtro del valore di riferimento del numero di giri e precomando numero di giri . 2-905
5030 – Modello di riferimento / simmetrizzazione di precomando / limitazione del numero di giri 2-906
5040 – Regolatore del numero di giri con encoder 2-907
5042 – Regolatore del numero di giri, precomando coppia-velocità con encoder (p1402.4 = 1) 2-908
5050 – Adattamento Kp_n/Tn_n 2-909
5060 – Valore di riferimento della coppia, commutazione del tipo di regolazione 2-910
5210 – Regolatore del numero di giri senza encoder 2-911
5300 – Controllo U/f per diagnostica 2-912
5301 – Funzione di segnalazione variabile 2-913
5490 – Configurazione regolazione numero di giri 2-914
5610 – Limitazione/riduzione/interpolatore della coppia 2-915
5620 – Limite di coppia funzionamento come motore/generatore 2-916
5630 – Limite coppia superiore/inferiore 2-917
5640 – Commutazione di modalità, limitazione di potenza/corrente 2-918
5650 – Regolatore Vdc_max e regolatore Vdc_min 2-919
5710 – Filtro valore di riferimento di corrente 2-920
5714 – Regolatori Iq e Id 2-921
5722 – Impostazione flusso/corrente di campo, riduzione flusso, regolatore flusso . . . 2-922
5730 – Interfaccia verso il modulo motore (segnali di comando, valori reali di corrente) 2-923

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

2.16 Funzioni tecnologiche 2-924
7014 – Cortocircuito esterno dell'indotto (EASC, p0300 = 2xx o 4xx) 2-925
7017 – Freno in corrente continua (p0300 = 1xx) 2-926

2.17 Blocchi funzionali liberi (FBLOCKS) 2-927
7200 – Generalità 2-928
7210 – AND (blocco funzionale AND con 4 ingressi) 2-929
7212 – OR (blocco funzionale OR con 4 ingressi) 2-930
7214 – XOR (blocco funzionale XOR con 4 ingressi) 2-931
7216 – NOT (invertitore) 2-932
7220 – ADD (addizionatore con 4 ingressi), SUB (sottrattore) 2-933
7222 – MUL (moltiplicatore), DIV (divisore) 2-934
7224 – AVA (generatore valore assoluto) 2-935
7230 – MFP (generatore impulsi), PCL (riduttore impulsi) 2-936
7232 – PDE (ritardatore di chiusura), PDF (ritardatore di apertura) 2-937
7234 – PST (prolungatore impulsi) 2-938
7240 – RSR (RS-Flip-Flop), DFR (D-Flip-Flop) 2-939
7250 – BSW (commutatore binario), NSW (commutatore numerico) 2-940
7260 – LIM (limitatore) 2-941
7262 – PT1 (blocco di livellamento) 2-942
7264 – INT (integratore), DIF (blocco differenziatore) 2-943
7270 – LVM (segnalatore di valore limite doppio con isteresi) 2-944

2.18 Regolatore PID 2-945
7950 – Valori fissi (r0108.16 = 1) 2-946
7951 – Valori fissi, selezione diretta (p2216 = 1) 2-947
7954 – Potenziometro motore (r0108.16 = 1) 2-948
7958 – Regolazione (r0108.16 = 1) 2-949

2.19 Segnali e funzioni di sorveglianza 2-950
8010 – Segnalazioni del numero di giri 1 2-951
8011 – Segnalazioni del numero di giri 2 2-952
8012 – Segnalazioni relative alla coppia, motore bloccato/in stallo 2-953
8014 – Sorveglianza termica parte di potenza 2-954
8016 – Sorveglianza termica motore 2-955

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

2.20 Diagnostica 2-956
8060 – Buffer anomalie 2-957
8065 – Buffer avvisi 2-958
8070 – Parola di trigger per anomalie/avvisi (r2129) 2-959
8075 – Configurazione di anomalie e avvisi 2-960
8134 – Prese di misura 2-961

2.21 Set di dati 2-962
8560 – Set di dati di comando (Command Data Set, CDS) 2-963
8565 – Set di dati azionamento (Drive Data Set, DDS) 2-964
8570 – Set di dati encoder (Encoder Data Set, EDS) 2-965
8575 – Set di dati del motore (Motor Data Set, MDS) 2-966

2.22 Interfaccia CANopen 2-967
9204 – Telegramma di ricezione PDO Mapping libero (p8744 = 2) 2-968
9206 – Telegramma di ricezione Predefined Connection Set (p8744 = 1) 2-969
9208 – Telegramma di invio PDO Mapping libero (p8744 = 2) 2-970
9210 – Telegramma di invio Predefined Connection Set (p8744 = 1) 2-971
9220 – Parola di comando CANopen 2-972
9226 – Parola di stato CANopen 2-973

2.23 Basic Operator Panel 20 (BOP20) 2-974
9912 – Interconnessione parola di comando 2-975

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

2.2 Spiegazioni relative agli schemi logici

Schemi logici

1020 – Spiegazione dei simboli (parte 1)	2-766
1021 – Spiegazione dei simboli (parte 2)	2-767
1022 – Spiegazione dei simboli (parte 3)	2-768
1030 – Uso della tecnica BICO	2-769

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

Figura 2-1 1020 – Spiegazione dei simboli (parte 1)

Parameter

Symbol	Meaning
Parameter name [Unit] rxxxx [x...y]	Monitoring parameter (parameter may appear .
Parameter name [Unit] Index name rxxxx[x]	Monitoring parameter with index.
[aaaa.b] Parameter name from ... to [Unit] pxxxx[y...z] (Def)	Setting parameter (if the parameter appears a multiple number of times, then diagram references are specified).
[aaaa.b] Parameter name Index name from ... to [Unit] pxxxx[y] (Def)	Setting parameter with index (if the parameter appears a multiple number of times, then diagram references are specified).

Connectors

Symbol	Meaning
Name pxxxx (xxxx)	Connector input CI.
name pxxxx[y] (xxxx [x])	Connector input CI with index [y]
name pxxxx[y...z] (xxxx [y])	Connector input CI with index range [y...z]
name [unit] rxxxx[y...z]	Connector output CO with [dimension unit] and index range [y...z].
name [unit] rxxxx[y]	Connector output CO [dimension unit] and with index [y]

Binectors

Symbol	Meaning
Name pxxxx (Def)	Binektoreingang BI Werkseinstellung (Def).
Name pxxxx[y] (Def)	Binector input BI with index [y] and factory setting (Def).
Name pxxxx[y...z] (Def)	Binector input BI with index range [y...z] and factory setting (Def).
Name rxxxx	Binector output BO.
name rxxxx.y	Binector output BO with bit y.

Connectors/binectors

Symbol	Meaning
Parameter name rxxxx / rxxxx	Connector/binector output CO/BO

Cross references between diagrams

Symbol	Meaning
Signal path	The function diagrams are sub-divided into signal paths 1...8 in order to facilitate orientation.
Text → [aaaa.b]	Text = Unique signal designation aaaa = Signal goes to target diagram aaa b = Signal goes to signal path b
[cccc.d] → Text	Text = Unique signal designation cccc = Signal comes from source diagram cccc d = Signal comes from signal path d

Cross references for control bits

Symbol	Meaning
pxxxx [aaaa.b]	pxxxx = Original parameter of signal aaaa = Signal comes from source diagram aaaa b = Signal comes from signal path b

Data sets

Symbol	Meaning
pxxxx[C]	Parameter belongs to the Command Data Set (CDS).
pxxxx[D]	Parameter belongs to the Drive Data Set (DDS).
pxxxx[E]	Parameter belongs to the Encoder Data Set (EDS).
pxxxx[M]	Parameter belongs to the Motor Data Set (MDS).
pxxxx[P]	Parameter belongs to the Power unit Data Set (PDS).

Information on parameters, binectors, connectors

Symbol	Meaning
Parameter name	Parameter name (up to 18 characters)
[Unit]	[dimension unit]
rxxxx[y] or rxxxx[y...z] or rxxxx[y].ww or rxxxx.ww	"r" = monitoring parameter. These parameters are read-only "xxxx" stands for the parameter number "[y]" specifies the valid index, "[y...z]" specifies the applicable index range ".ww" specifies the bit number (e.g. 0...15).
pxxxx[y] or pxxxx[y...z] or pxxxx[y].ww or pxxxx.ww	"p" = setting parameter. These parameters can be changed. "xxxx" stands for the parameter number, "[y]" specifies the applicable index, "[y...z]" specifies the applicable index range ".ww" specifies the bit number (e.g. 0...15).
from ... to	Value range.
(xxxx[y].ww)	Parameter number (xxxx) with Index number [y] and bit number .ww.
(Def)	Factory setting.
(Def.w)	Factory setting with bit number as prefix.
[aaaa.b]	Diagram references for setting parameters that occur a multiple number of times. [Function diagram number, signal path]

Sampling times

Symbol	Meaning
ZZZ.ZZ µs	Fixed time slice.
PROFIdrive sampling time	According to presetting in p2048. (In synchronous mode, bus clock is valid.)
CAN bus sampling time	According to presetting in p2048.
Background Refer to [1020.7]	There is no fixed sampling time for this function. The processing takes place in background. The cycle time depends on the computational load of the control unit.
Not relevant Refer to [1020.7]	A static state is displayed here. The sampling time data is not relevant.

1	2	3	4	5	6	7	8
DO: All objects					fp_1020_98_eng.vsd	Function diagram	- 1020 -
Explanations for the function diagrams - Explanation of the symbols (Part 1)					28.05.10 V04.04.00	SINAMICS S110	

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

Pre-assigned binectors and connectors
Fixed percentage values

-10 000.00...10 000.00 [%] p2900[D] (0.00) → Fixed value 1 p2900[D]

-10 000.00...10 000.00 [%] p2901[D] (0.00) → Fixed value 2 p2901[D]

[8] = Fixed value -5 %
[9] = Fixed value -10 %
[10] = Fixed value -20 %
[11] = Fixed value -50 %
[12] = Fixed value -100 %
[13] = Fixed value -150 %
[14] = Fixed value -200 %

r2902[0...14] (0.00) → r2902[0...14]

Pre-assigned binectors and connectors
Fixed speed values

-210 000.000...210 000.000 [1/min] p1001[D] (0.000) → n_set_fixed 1 p1001[D]

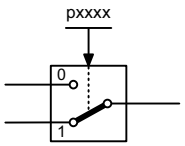
⋮

-210 000.000...210 000.000 [1/min] p1015[D] (0.000) → n_set_fixed 15 p1015[D]

Pre-assigned binectors and connectors
Fixed torque values

-100 000.00...100 000.00 [Nm] p2930[D] (0.00) → Fixed value M [Nm] p2930[D]

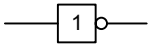
Switch symbol



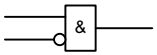
Simple changeover switch

The switch position is shown according to the factory setting
(in this case, switch position 1 in the default state on delivery).

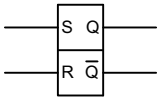
Symbols for logic functions



Logical inversion

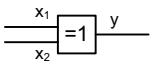


AND element with logical inversion of an input signal



R/S flip-flop

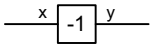
S = setting input
R = reset input
Q = non-inverted output
Q̄ = inverted output



Exclusiv-OR/XOR

$y = 1$ for $x_1 \neq x_2$

Symbols for computational and closed-loop control functions

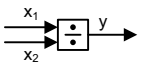


Sign reversal

$y = -x$

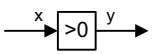
Absolute value generator

$y = |x|$



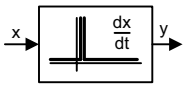
Divider

$y = \frac{x_1}{x_2}$



Comparator

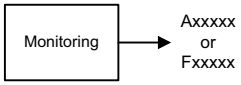
Output y = a logical "1", if the analog signal x > 0, i.e. is positive.



Differentiator

$y = \frac{dx}{dt}$

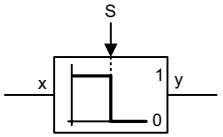
Symbol for monitoring



Monitoring

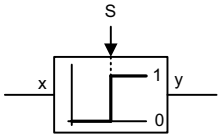
In the bottom right-hand corner of the diagram.

Symbols for computational and closed-loop control functions



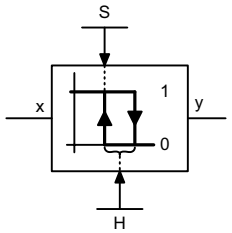
Threshold value switch 1/0

Outputs at y a logical "1" if x < S.



Threshold value switch 0/1

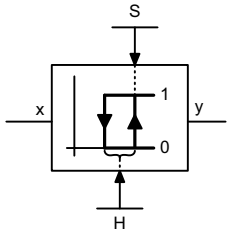
Outputs at y a logical "1" if x > S.



Threshold value 1/0 with hysteresis

Outputs a logical "1" at y if x < S.

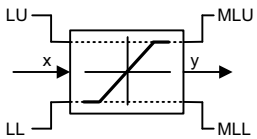
If x >= S + H then y returns to 0.



Threshold value 0/1 with hysteresis

Outputs a logical "1" at y if x > S.

If x <= S - H then y returns to 0.



Limiter

x is limited to the upper limit LU and the lower limit LL and output at y.
The digital signals MLU and MLL have the value "1", if the upper or lower limit is active.

Sample & Hold element

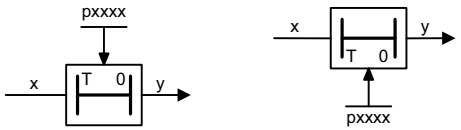
Sample and hold element.
y = x if SET = 1
(not retentively saved at POWER OFF)

1	2	3	4	5	6	7	8
DO: All objects					fp_1021_98_eng.vsd	Function diagram	- 1021 -
Explanations for the function diagrams - Explanation of the symbols (Part 2)					25.05.08 V04.04.00	SINAMICS S110	

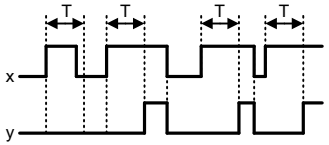
Figura 2-2 1021 – Spiegazione dei simboli (parte 2)

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

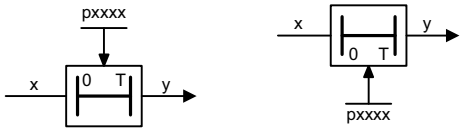
Switch-on delay



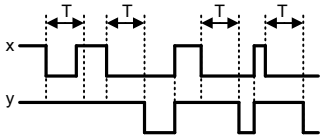
The digital signal x must have the value "1" without any interruption during the time T before output y changes to "1".



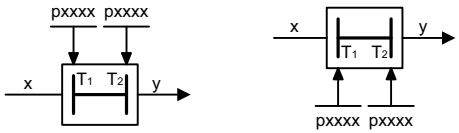
Switch-off delay



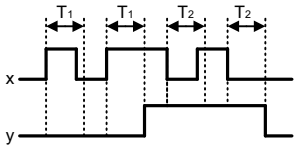
The digital signal x must have the value "0" without interruption during the time T before output y changes to "0".



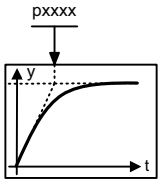
Delay (switch-on and switch-off)



The digital signal x must have the value "1" without interruption during time T_1 or must have the value "0" during time T_2 before output y changes its signal state.



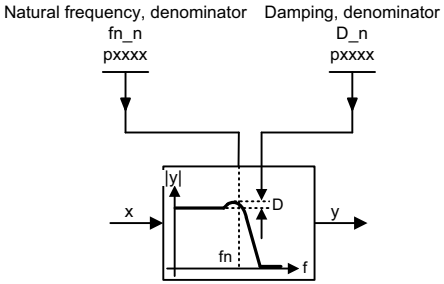
PT1 element



Delay element, first order.

pxxxx = time constant

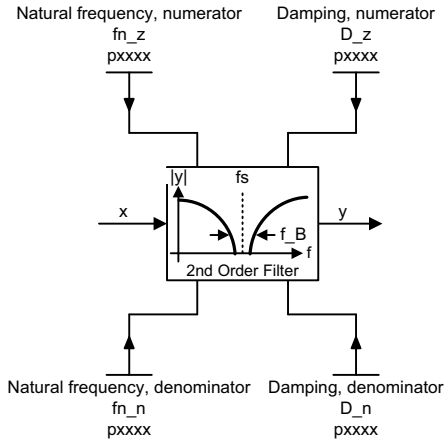
PT2 low pass



Transfer function

$$H(s) = \frac{1}{\left(\frac{s}{2\pi fn\_n}\right)^2 + \frac{2 \cdot D\_n}{2\pi fn\_n} \cdot s + 1}$$

2nd-order filter (bandstop/general filter)



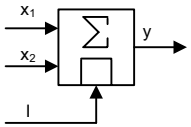
Used as bandstop filter

- center frequency fs: $fn\_z = fs$, $fn\_n = fs$
- bandwidth f_B: $D\_z = 0$, $D\_n = \frac{f\_B}{2 \cdot fs}$

Transfer function when used as general filter

$$H(s) = \frac{\left(\frac{s}{2\pi fn\_z}\right)^2 + \frac{2 \cdot D\_z}{2\pi fn\_z} \cdot s + 1}{\left(\frac{s}{2\pi fn\_n}\right)^2 + \frac{2 \cdot D\_n}{2\pi fn\_n} \cdot s + 1}$$

Analog adder can be activated



The following applies to I = 1 signal: $y = x_1 + x_2$

The following applies to I = 0 signal: $y = x_1$

1	2	3	4	5	6	7	8
DO: All objects					fp_1022_98_eng.vsd	Function diagram	- 1022 -
Explanations for the function diagrams - Explanation of the symbols (Part 3)					22.01.09 V04.04.00	SINAMICS S110	

Figura 2-3 1022 – Spiegazione dei simboli (parte 3)

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

Handling BICO technology

Binector: r0723.15

Binectors are binary signals that can be freely interconnected (BO = Binector Output).
They represent a bit of a "BO:" display parameter (e.g. bit 15 from r0723).

Connector: r0723

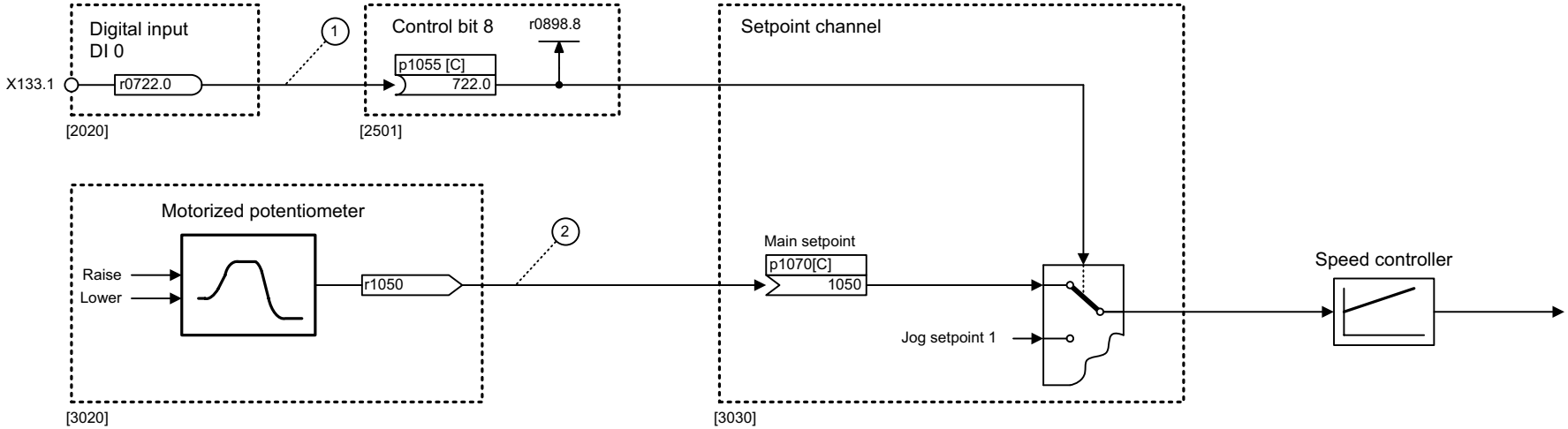
Connectors are "analog signals" that can be freely interconnected (e.g. percentage variables, speeds or torques).
Connectors are also "CO:" display parameters (CO = Connector Output).

Parameterization:

At the signal destination, the required binector or connector is selected using appropriate parameters:
"BI:" parameter for binectors (BI = Binector Input)
or
"CI:" parameter for connectors (CI = Connector Input)

Example:

The main setpoint for the speed controller (CI: p1070) should be received from the output of the motorized potentiometer (CO: r1050) and the "jog" command (BI: p1055) from digital input DI 0 (BO: r0722.0, X133.1 terminal) on the CU305.



Parameterizing steps:

(1) p1055[0] = 722.0 Terminal X133.1 acts as "Jog bit 0".

(2) p1070[0] = 1050 The output of the motorized potentiometer acts as main setpoint for the speed controller.

1	2	3	4	5	6	7	8
DO: All objects					fp_1030_98_eng.vsd	Function diagram	- 1030 -
Explanations for the function diagrams - Handling BICO technology					22.01.09 V04.04.00	SINAMICS S110	

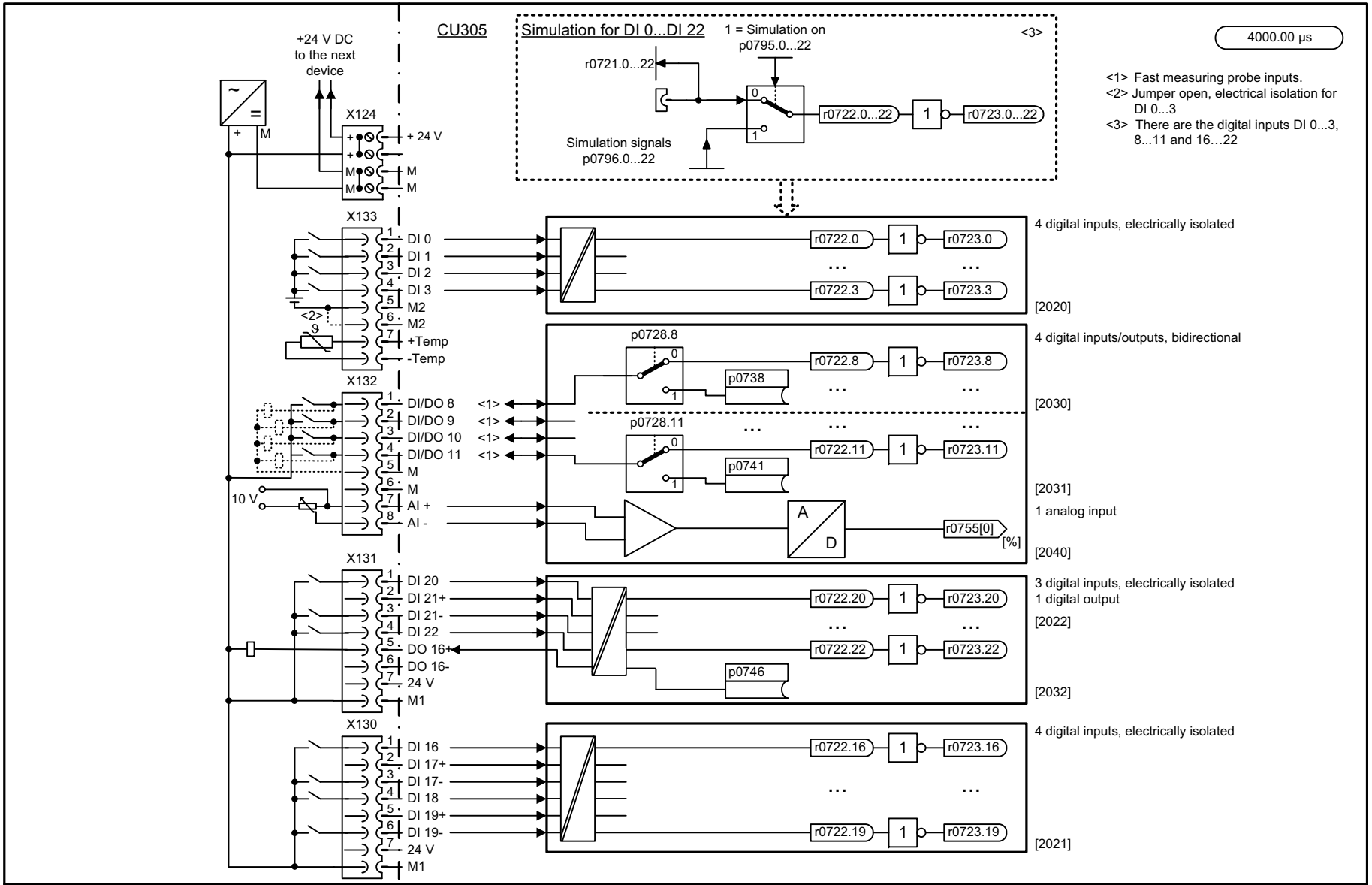
© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

2.3 Panoramiche

Schemi logici

1510 – Morsetti di ingresso/uscita CU305	2-771
1520 – PROFIdrive	2-772
1530 – Parole di comando/stato interne, set di dati	2-773
1550 – Canale del valore di riferimento	2-774
1580 – Valutazione encoder servoregolazione (posizione, velocità, temperatura)	2-775
1590 – Servoregolazione regolazione numero di giri e controllo V/f	2-776
1610 – Servoregolazione formazione dei limiti di coppia	2-777
1630 – Servoregolazione regolazione di corrente	2-778
1750 – Sorveglianze, anomalie, avvisi	2-779

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

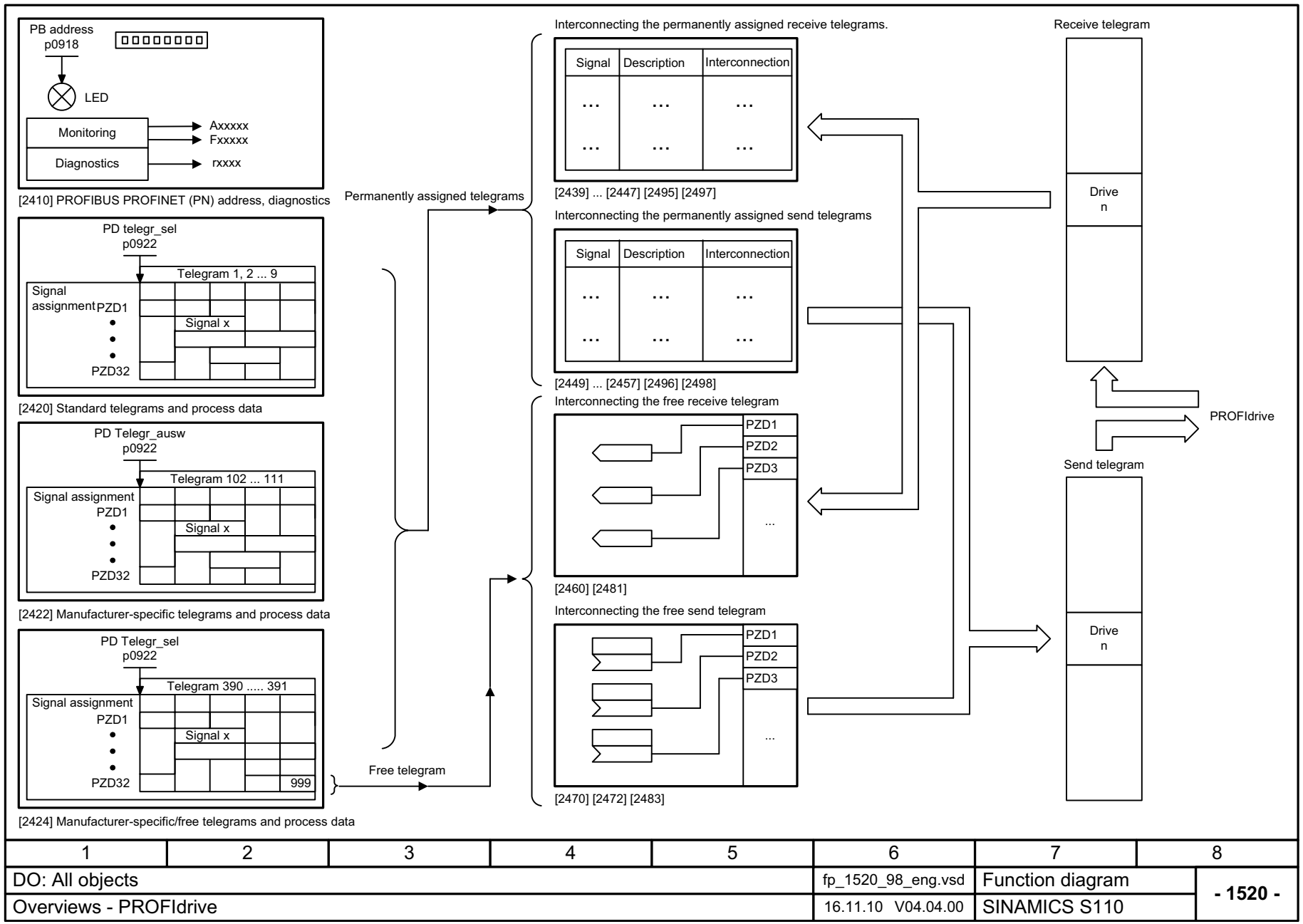


1	2	3	4	5	6	7	8
DO: CU_S110					fp_1510_98_eng.vsd	Function diagram	- 1510 -
Overviews - CU305 input/output terminals					19.06.09 V04.04.00	SINAMICS S110	

Figura 2-5 1510 – Morsetti di ingresso/uscita CU305

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

Figura 2-6 1520 – PROFIdrive



1	2	3	4	5	6	7	8
DO: All objects					fp_1520_98_eng.vsd	Function diagram	- 1520 -
Overviews - PROFIdrive					16.11.10 V04.04.00	SINAMICS S110	

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

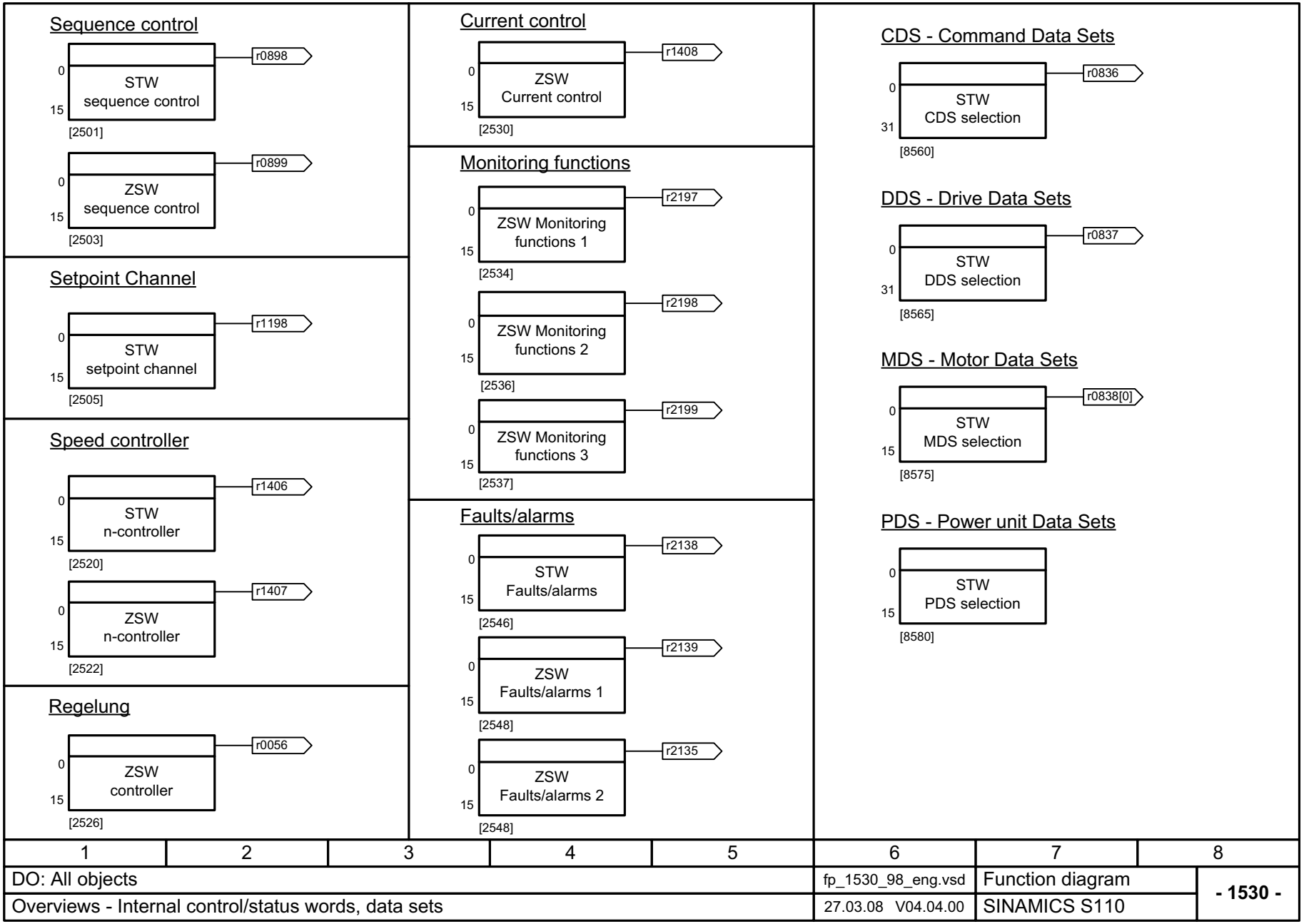
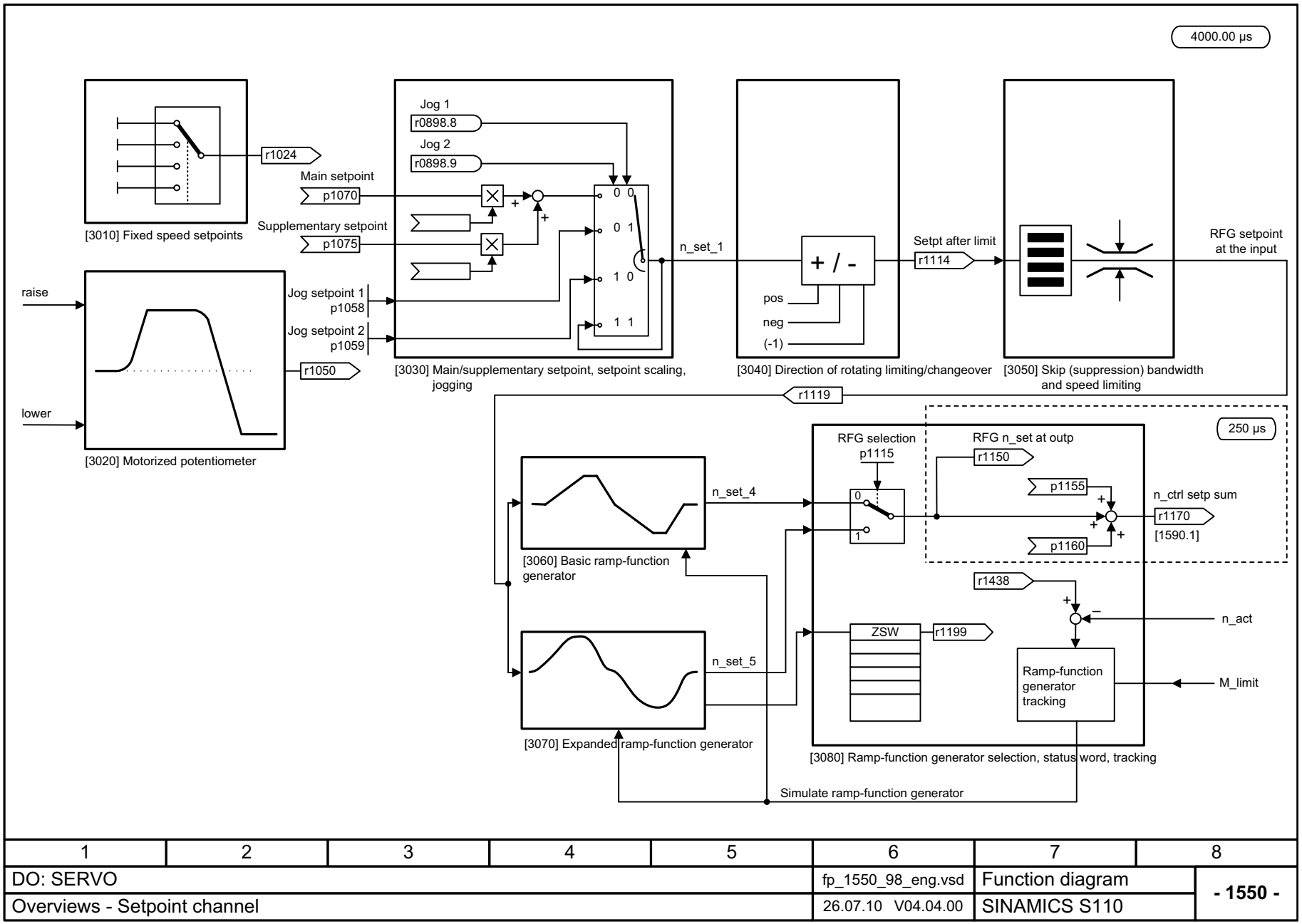


Figura 2-7 1530 – Parole di comando/stato interne, set di dati

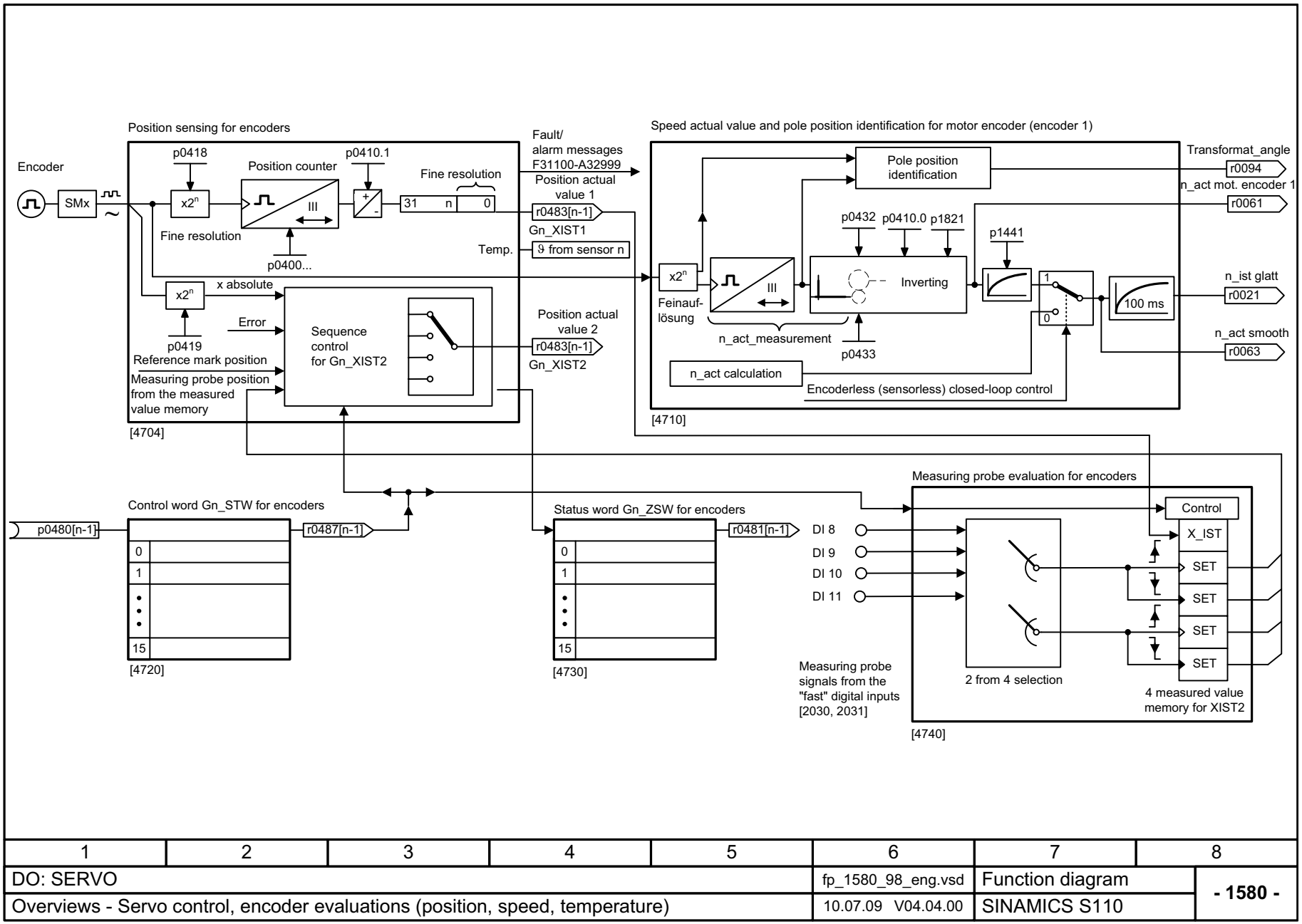
© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

Figura 2-8 1550 – Canale del valore di riferimento



1	2	3	4	5	6	7	8
DO: SERVO					fp_1550_98_eng.vsd	Function diagram	- 1550 -
Overviews - Setpoint channel					26.07.10 V04.04.00	SINAMICS S110	

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

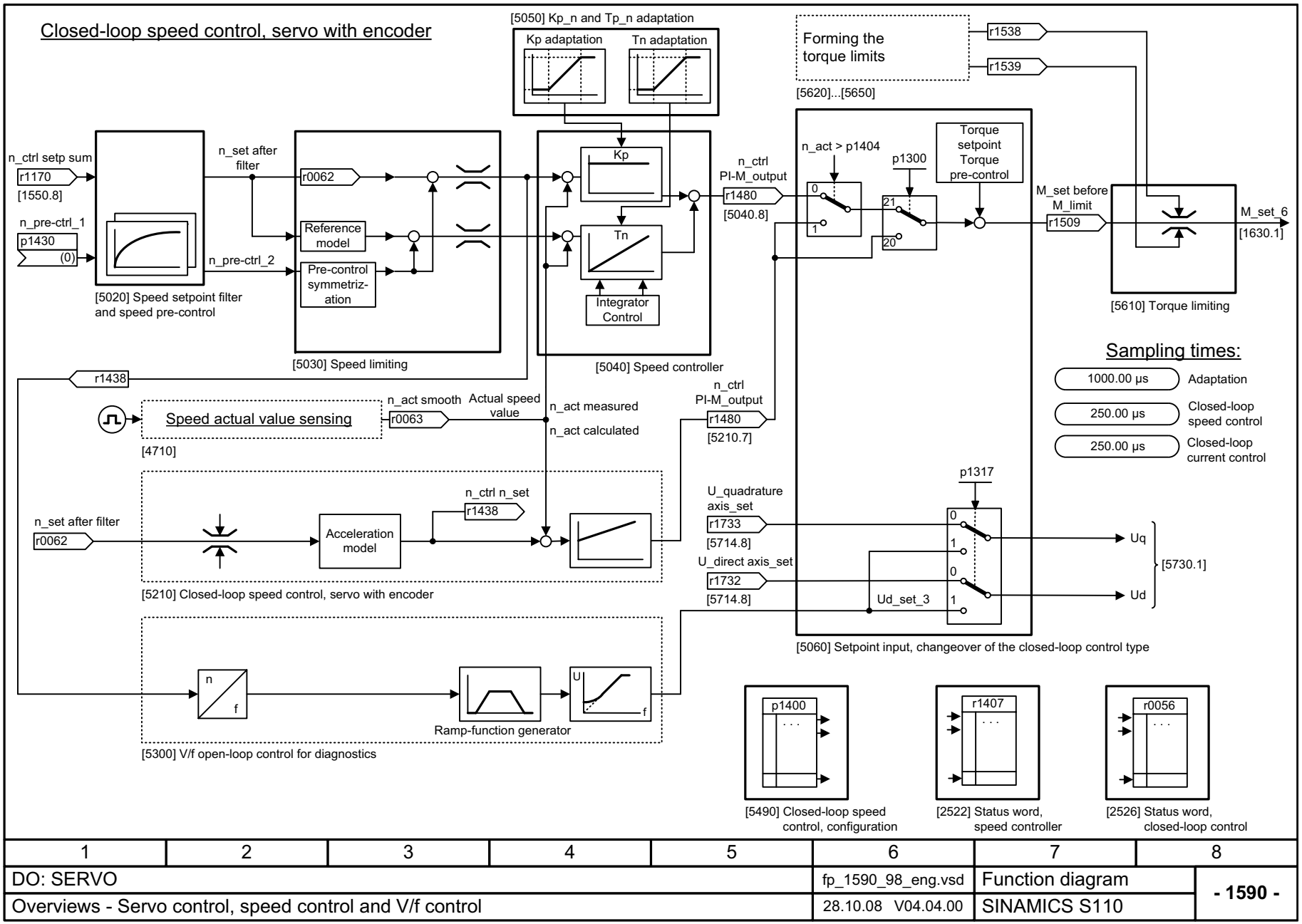


1	2	3	4	5	6	7	8
DO: SERVO					fp_1580_98_eng.vsd	Function diagram	- 1580 -
Overviews - Servo control, encoder evaluations (position, speed, temperature)					10.07.09 V04.04.00	SINAMICS S110	

Figura 2-9 1580 – Valutazione encoder servoregolazione (posizione, velocità, temperatura)

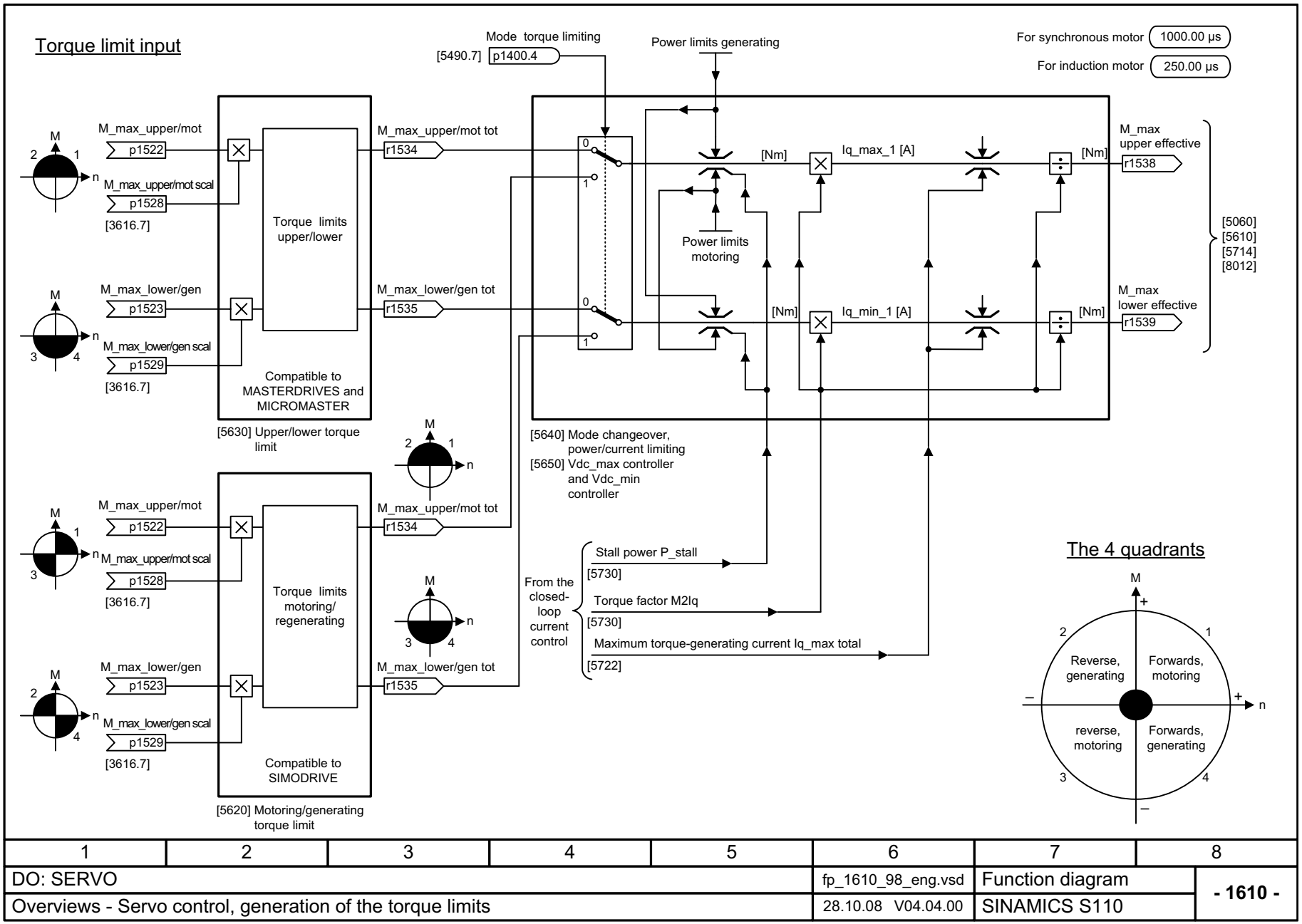
© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

Figura 2-10 1590 – Servoregolazione regolazione numero di giri e controllo V/f



1	2	3	4	5	6	7	8
DO: SERVO					fp_1590_98_eng.vsd	Function diagram	- 1590 -
Overviews - Servo control, speed control and V/f control					28.10.08 V04.04.00	SINAMICS S110	

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved



1	2	3	4	5	6	7	8
DO: SERVO					fp_1610_98_eng.vsd	Function diagram	- 1610 -
Overviews - Servo control, generation of the torque limits					28.10.08 V04.04.00	SINAMICS S110	

Figura 2-11 1610 – Servoregolazione formazione dei limiti di coppia

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

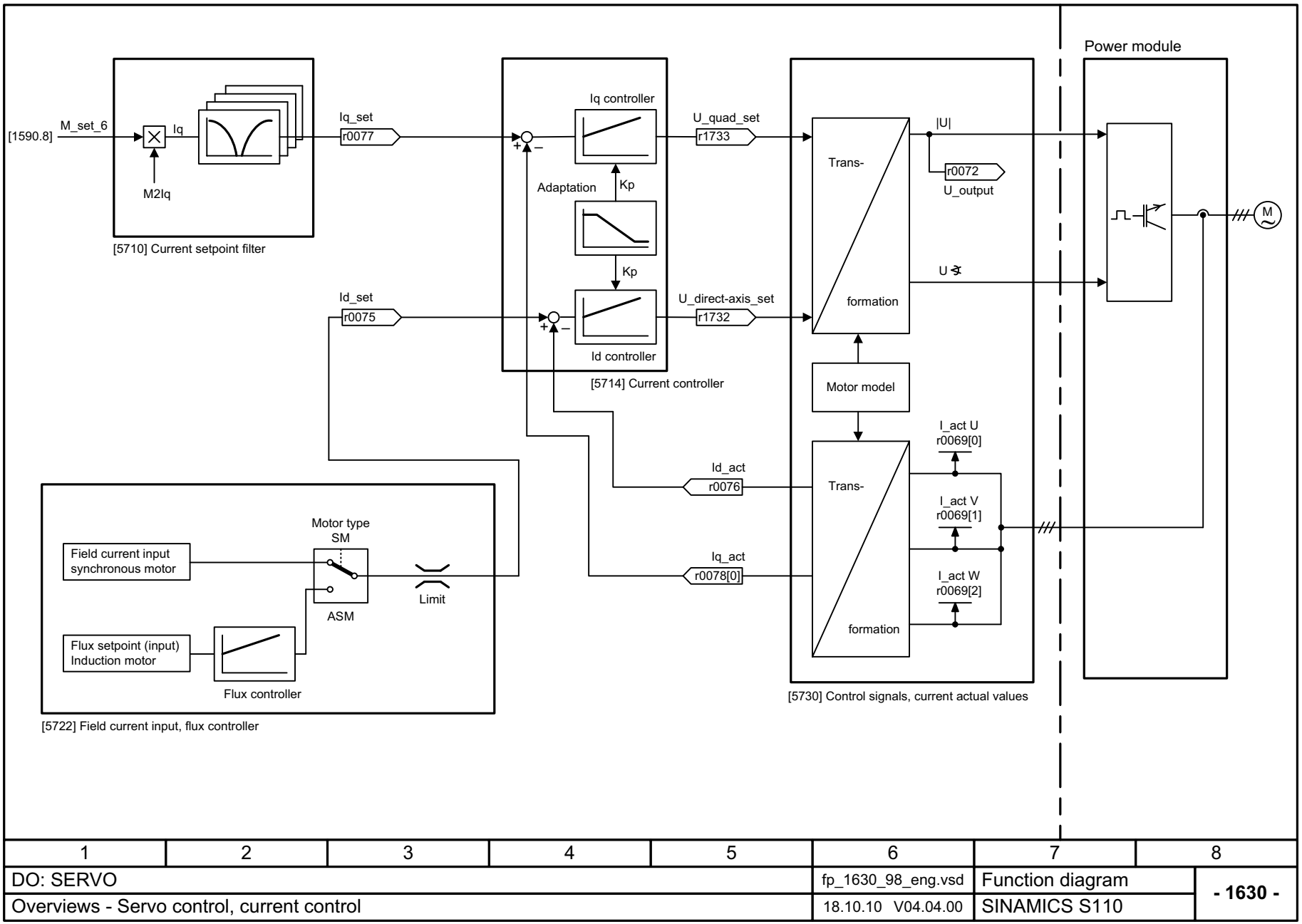
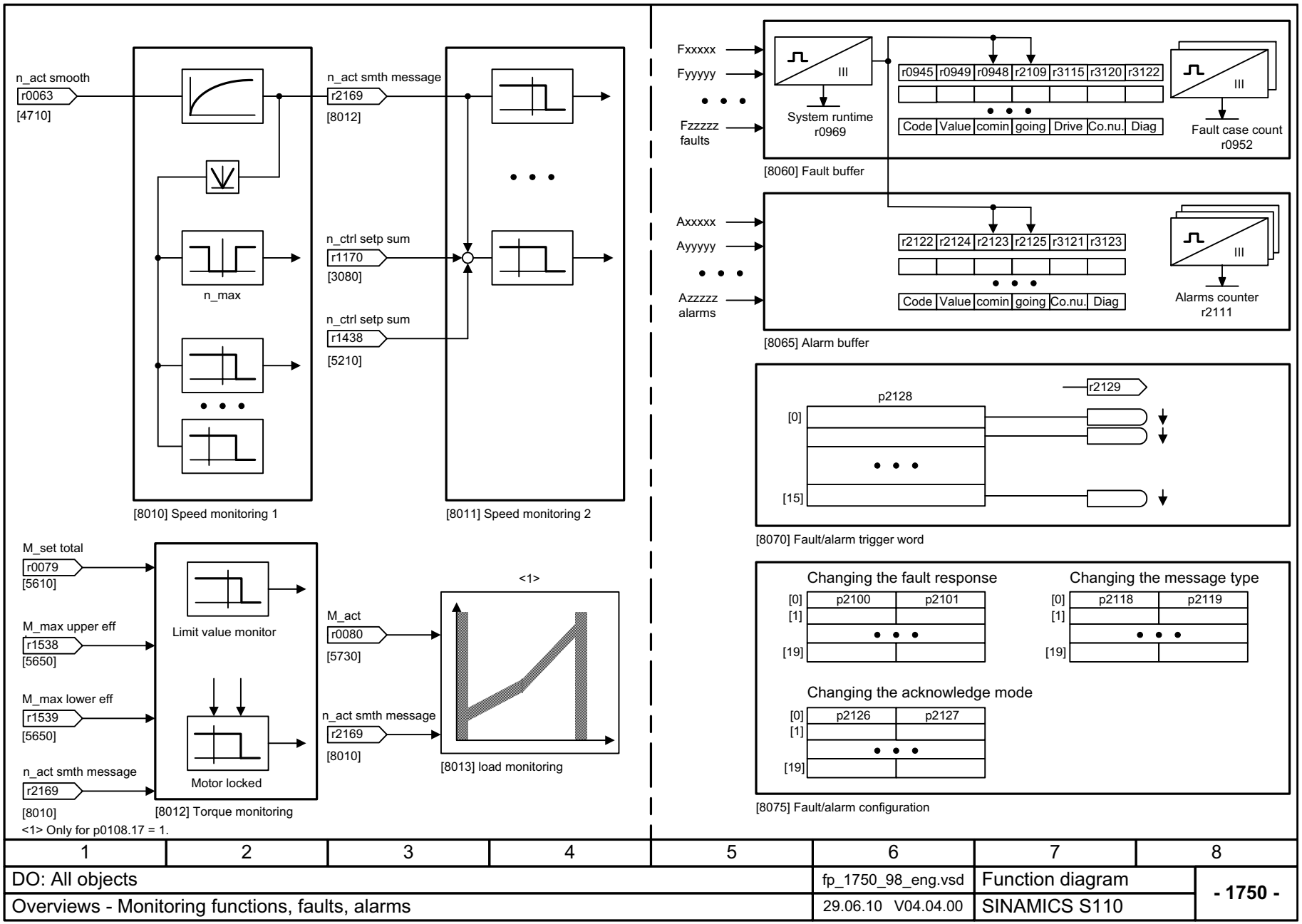


Figura 2-12 1630 – Servoregolazione regolazione di corrente

1	2	3	4	5	6	7	8
DO: SERVO					fp_1630_98_eng.vsd	Function diagram	- 1630 -
Overviews - Servo control, current control					18.10.10 V04.04.00	SINAMICS S110	

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved



1	2	3	4	5	6	7	8
DO: All objects					fp_1750_98_eng.vsd	Function diagram	- 1750 -
Overviews - Monitoring functions, faults, alarms					29.06.10 V04.04.00	SINAMICS S110	

Figura 2-13 1750 – Sorveglianze, anomalie, avvisi

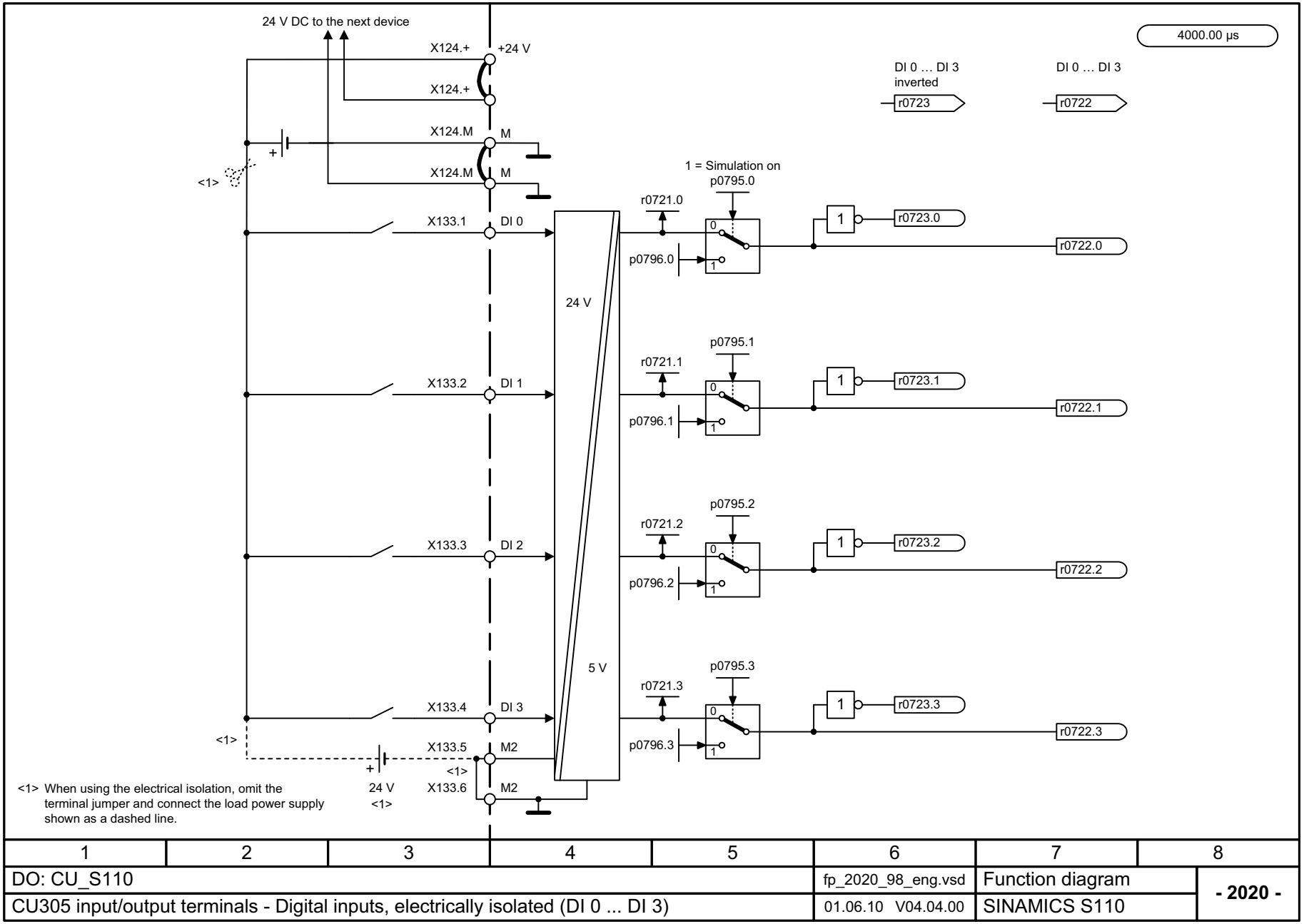
© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

2.4 Morsetti di ingresso/uscita CU305

Schemi logici

2020 – Ingressi digitali con separazione del potenziale (DI 0 ... DI 3)	2-781
2021 – Ingressi digitali con separazione del potenziale (DI 16 ... DI 19)	2-782
2022 – Ingressi digitali con separazione del potenziale (DI 20 ... DI 22)	2-783
2030 – Ingressi e uscite digitali bidirezionali (DI/DO 8 ... DI/DO 9)	2-784
2031 – Ingressi e uscite digitali bidirezionali (DI/DO 10 ... DI/DO 11)	2-785
2038 – Uscita digitale (DO 16)	2-786
2040 – Ingresso analogico (AI)	2-787

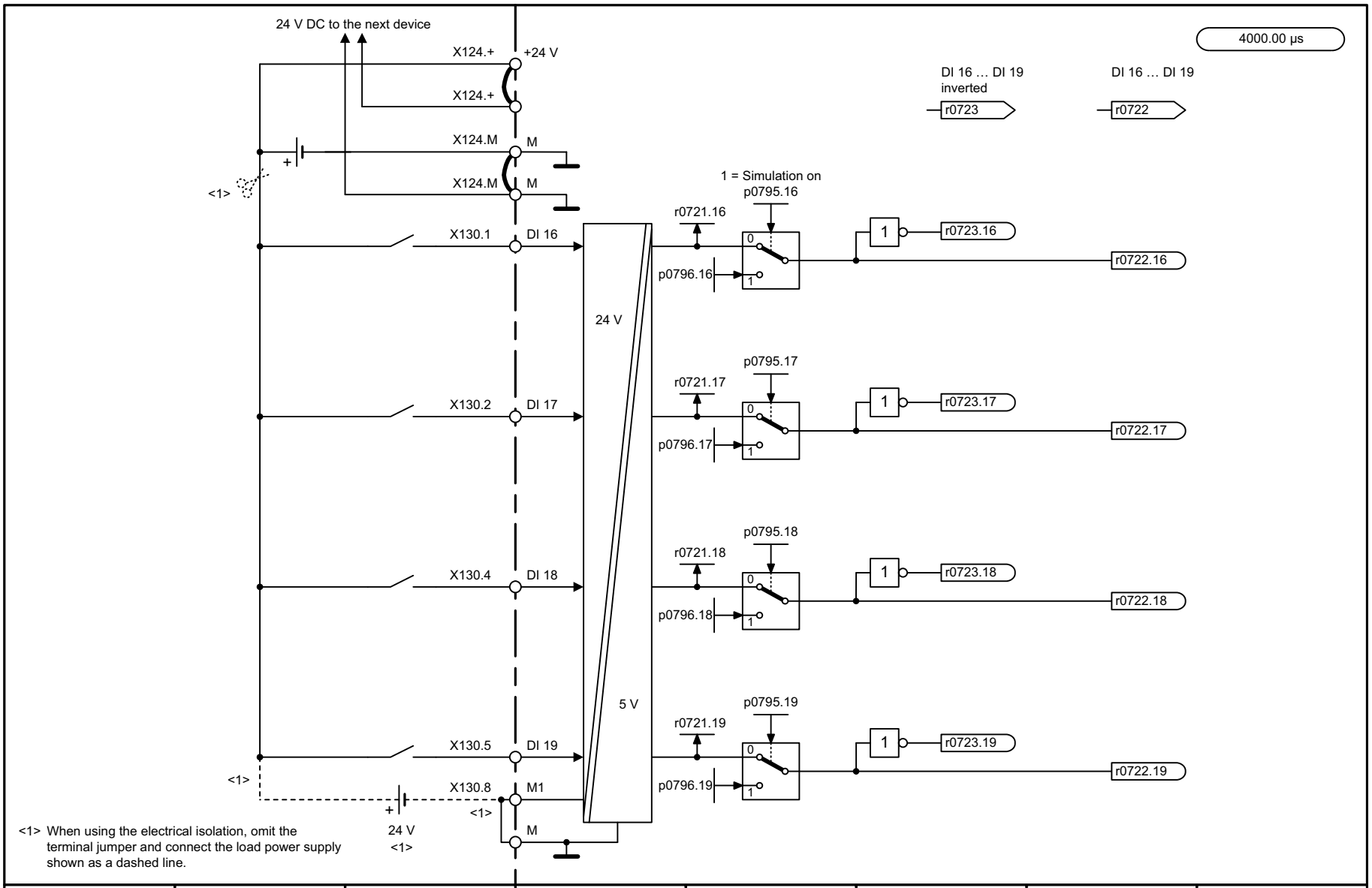
© Siemens AG 2012 All Rights Reserved



1	2	3	4	5	6	7	8
DO: CU_S110					fp_2020_98_eng.vsd	Function diagram	- 2020 -
CU305 input/output terminals - Digital inputs, electrically isolated (DI 0 ... DI 3)					01.06.10 V04.04.00	SINAMICS S110	

Figura 2-14 2020 – Ingressi digitali con separazione del potenziale (DI 0 ... DI 3)

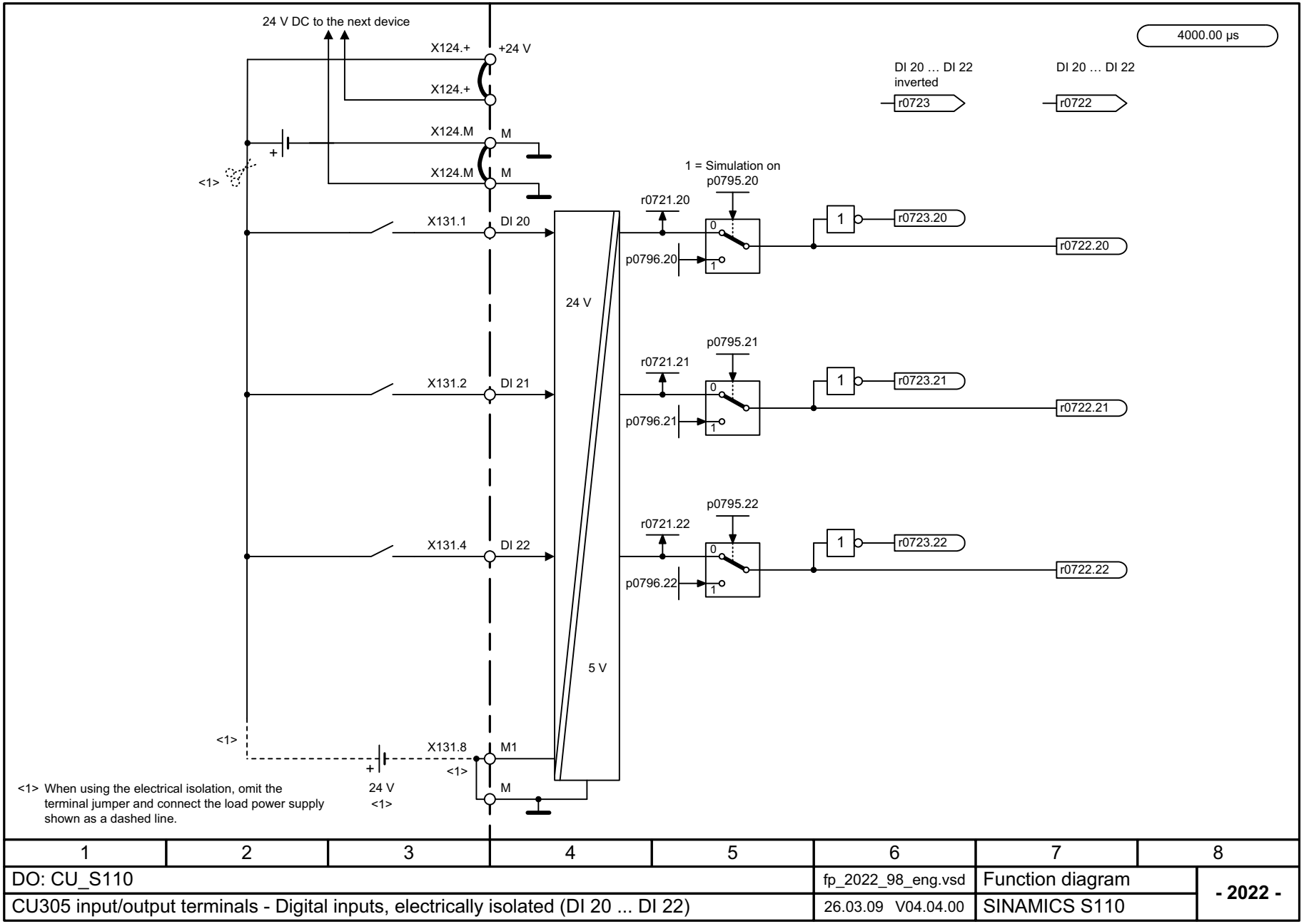
© Siemens AG 2012 All Rights Reserved



1	2	3	4	5	6	7	8
DO: CU_S110					fp_2021_98_eng.vsd	Function diagram	- 2021 -
CU305 input/output terminals - Digital inputs, electrically isolated (DI 16 ... DI 19)					26.03.09 V04.04.00	SINAMICS S110	

Figura 2-15 2021 – Ingressi digitali con separazione del potenziale (DI 16 ... DI 19)

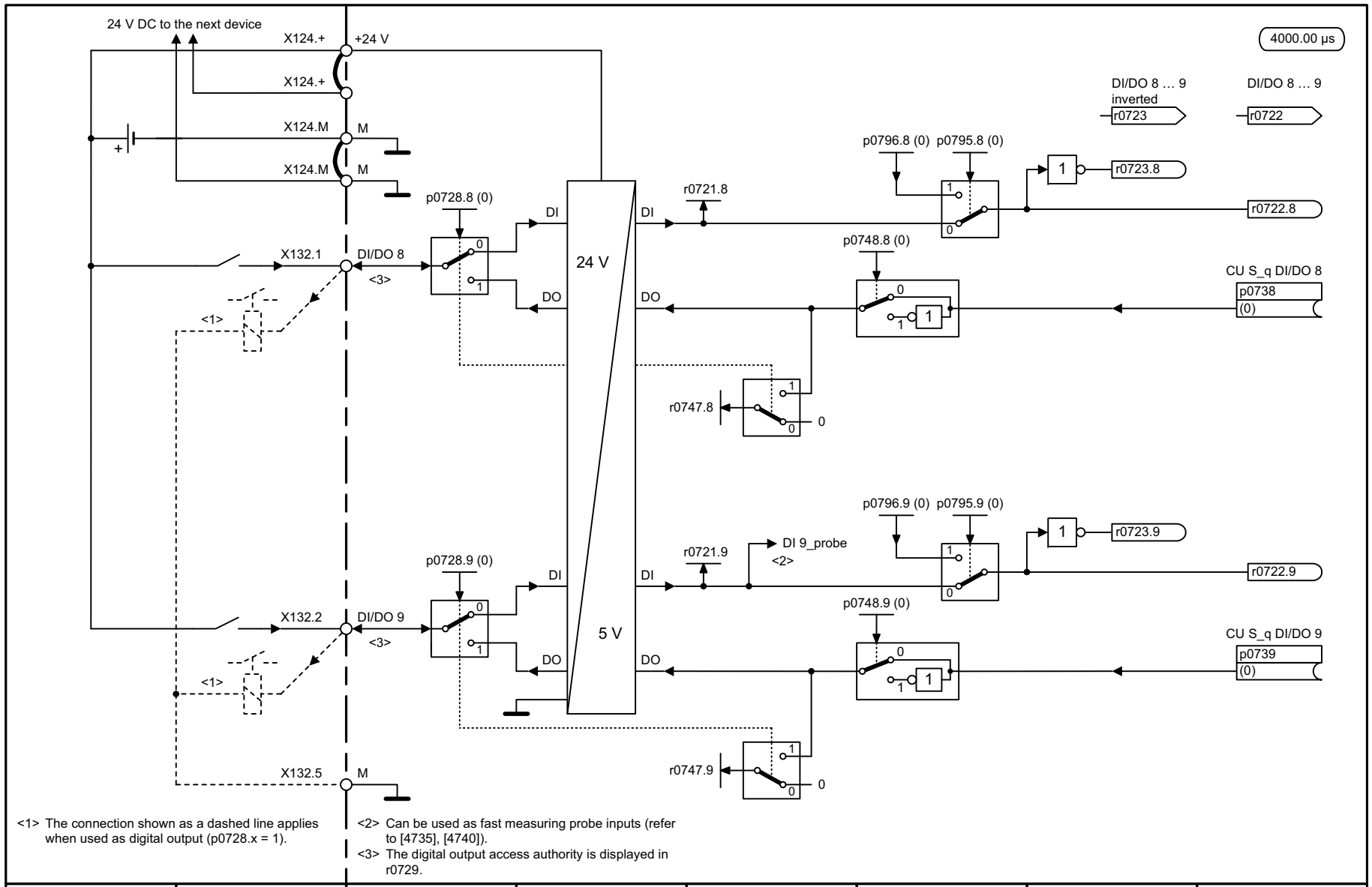
© Siemens AG 2012 All Rights Reserved



1	2	3	4	5	6	7	8
DO: CU_S110					fp_2022_98_eng.vsd	Function diagram	- 2022 -
CU305 input/output terminals - Digital inputs, electrically isolated (DI 20 ... DI 22)					26.03.09 V04.04.00	SINAMICS S110	

Figura 2-16 2022 – Ingressi digitali con separazione del potenziale (DI 20 ... DI 22)

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved



<1> The connection shown as a dashed line applies when used as digital output (p0728.x = 1).

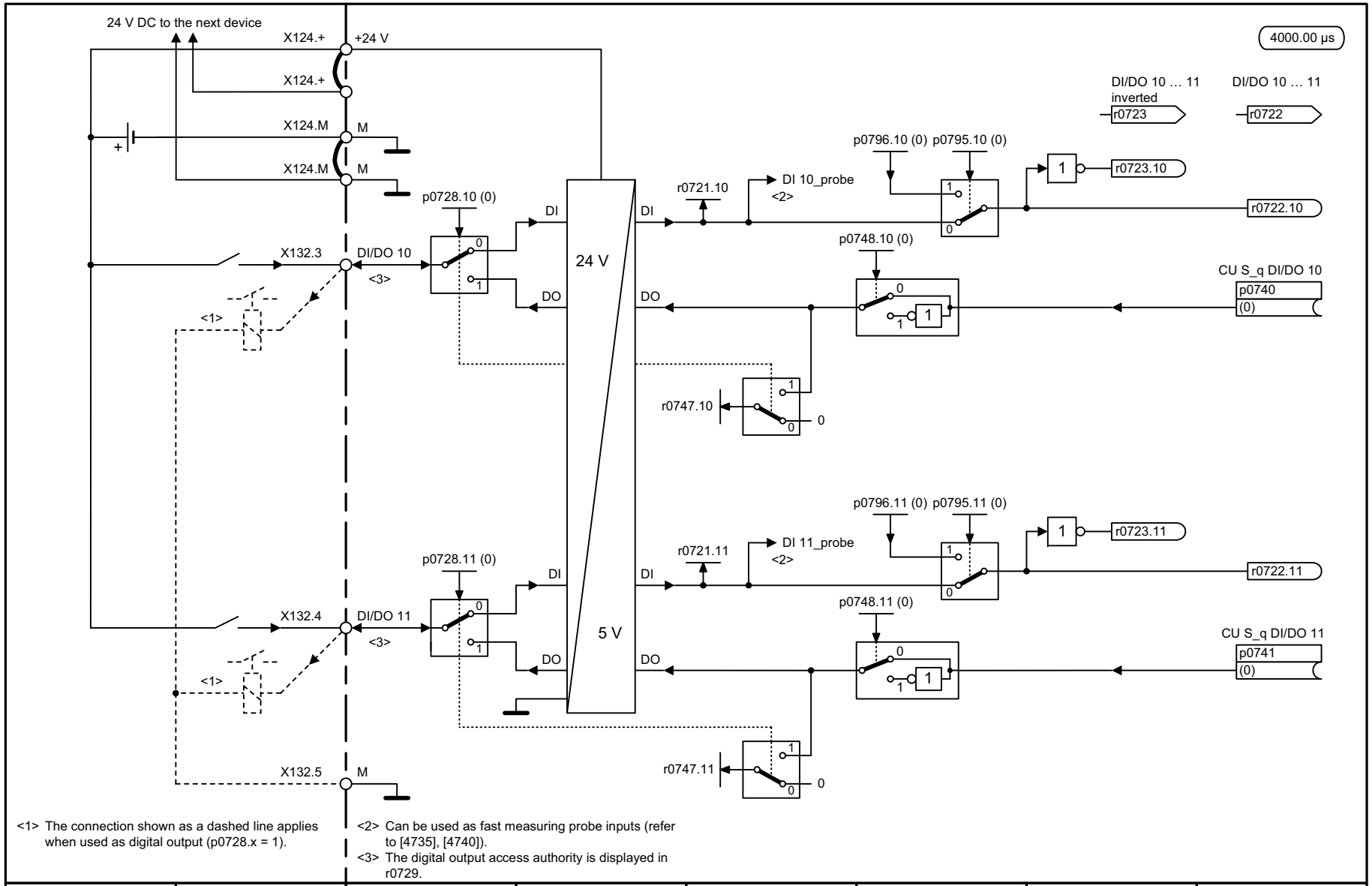
<2> Can be used as fast measuring probe inputs (refer to [4735], [4740]).

<3> The digital output access authority is displayed in r0729.

1	2	3	4	5	6	7	8
DO: CU_S110					fp_2030_98_eng.vsd	Function diagram	- 2030 -
CU305 input/output terminals - Digital inputs/outputs, bidirectional (DI/DO 8 ... DI/DO 9)					26.03.09 V04.04.00	SINAMICS S110	

Figura 2-17 2030 – Ingressi e uscite digitali bidirezionali (DI/DO 8 ... DI/DO 9)

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved



<1> The connection shown as a dashed line applies when used as digital output (p0728.x = 1).

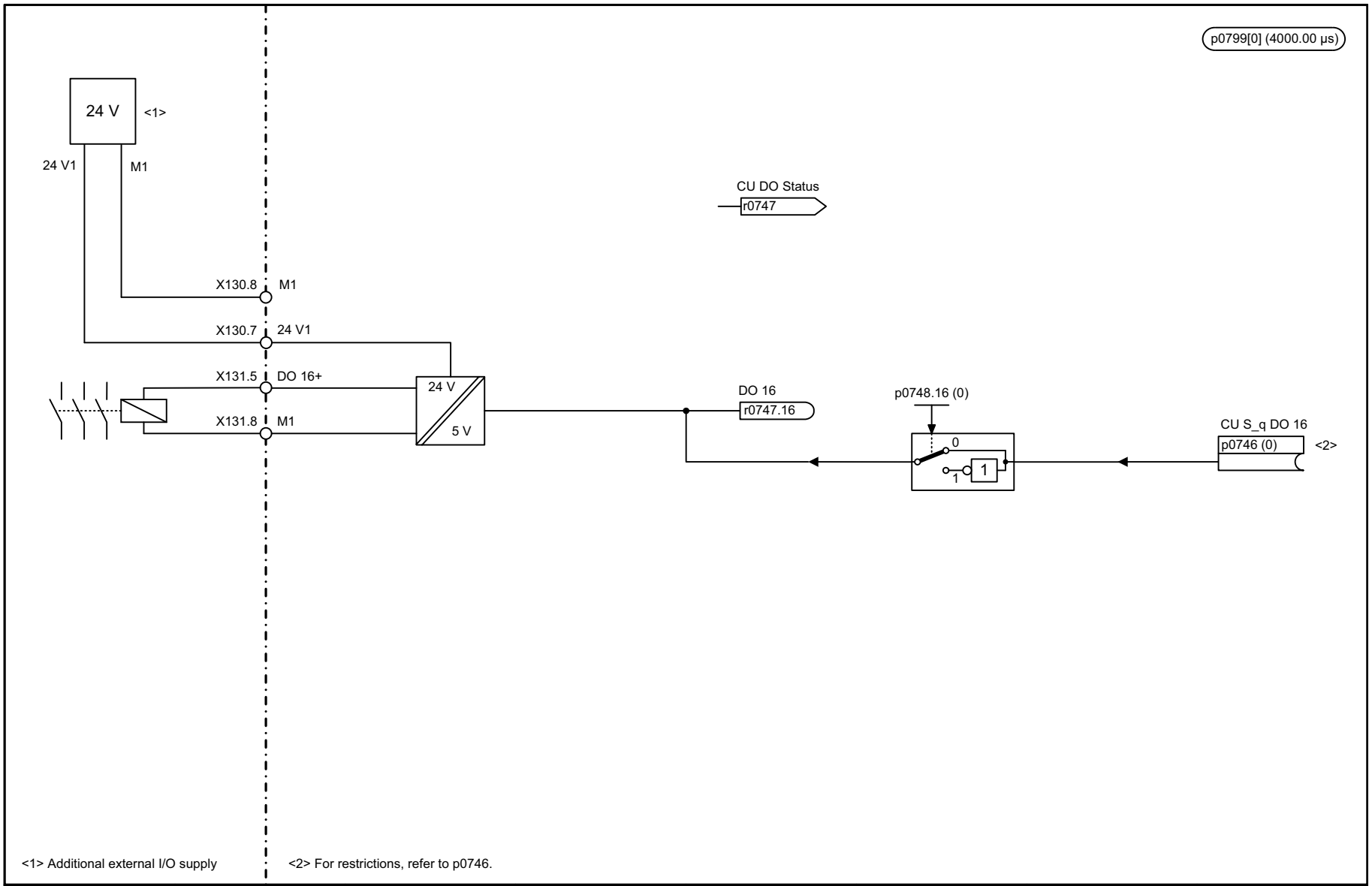
<2> Can be used as fast measuring probe inputs (refer to [4735], [4740]).

<3> The digital output access authority is displayed in r0729.

1	2	3	4	5	6	7	8
DO: CU_S110					fp_2031_98_eng.vsd	Function diagram	- 2031 -
CU305 input/output terminals - Digital inputs/outputs, bidirectional (DI/DO 10 ... DI/DO 11)					21.02.11 V04.04.00	SINAMICS S110	

Figura 2-18 2031 – Ingressi e uscite digitali bidirezionali (DI/DO 10 ... DI/DO 11)

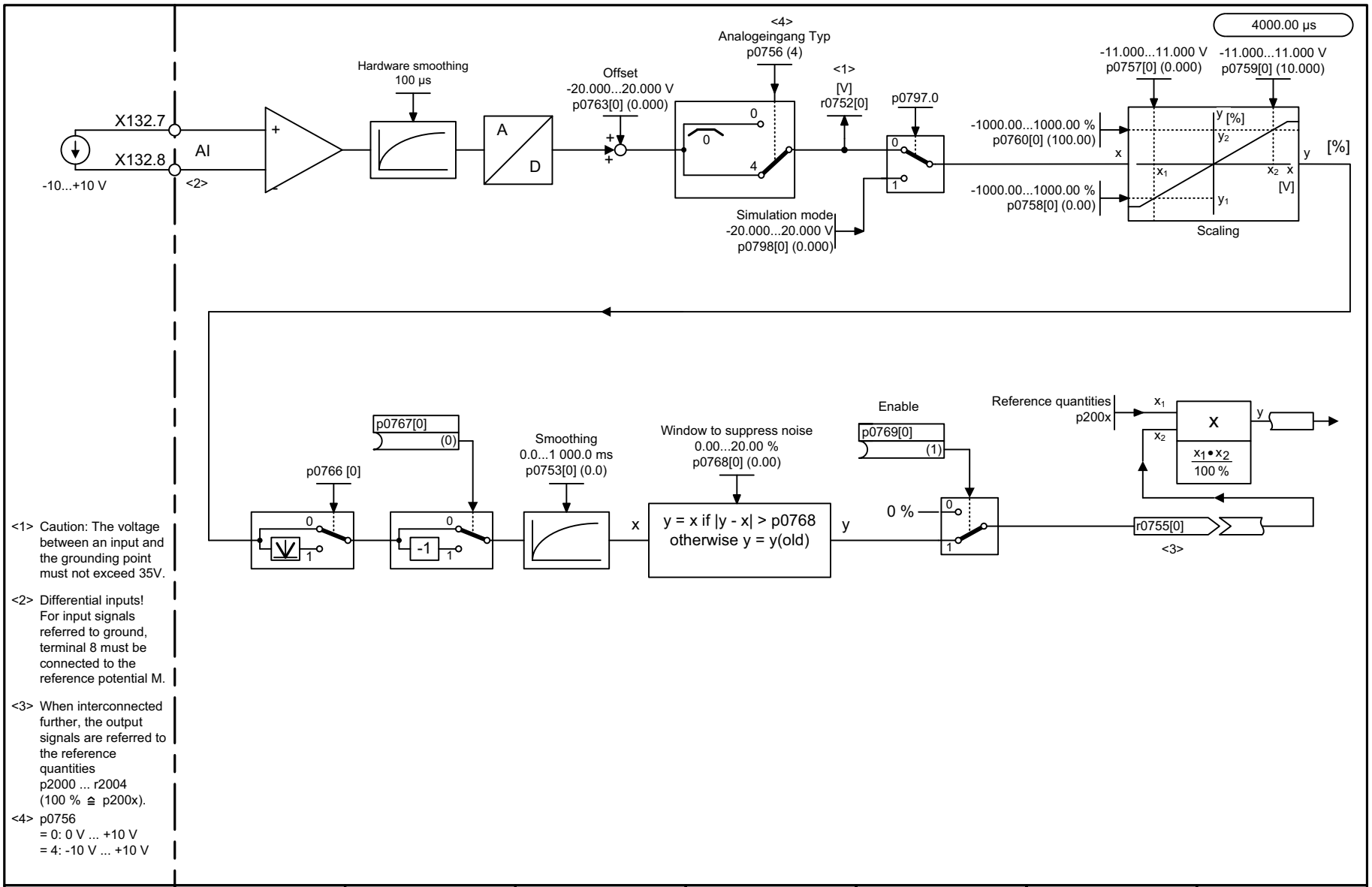
© Siemens AG 2012 All Rights Reserved



1	2	3	4	5	6	7	8
DO: CU_S110					fp_2038_98_eng.vsd	Function diagram	- 2038 -
CU305 input/output terminals - Digital output (DO 16)					23.12.11 V04.04.00	SINAMICS S110	

Figura 2-19 2038 – Uscita digitale (DO 16)

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved



<1> Caution: The voltage between an input and the grounding point must not exceed 35V.

<2> Differential inputs! For input signals referred to ground, terminal 8 must be connected to the reference potential M.

<3> When interconnected further, the output signals are referred to the reference quantities p2000 ... r2004 (100 % ≙ p200x).

<4> p0756
= 0: 0 V ... +10 V
= 4: -10 V ... +10 V

1	2	3	4	5	6	7	8
DO: CU_S110					fp_2040_98_eng.vsd	Function diagram	- 2040 -
CU305 - Analog input (AI)					07.08.09 V04.04.00	SINAMICS	

Figura 2-20 2040 – Ingresso analogico (AI)

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

2.5 PROFIdrive

Schemi logici

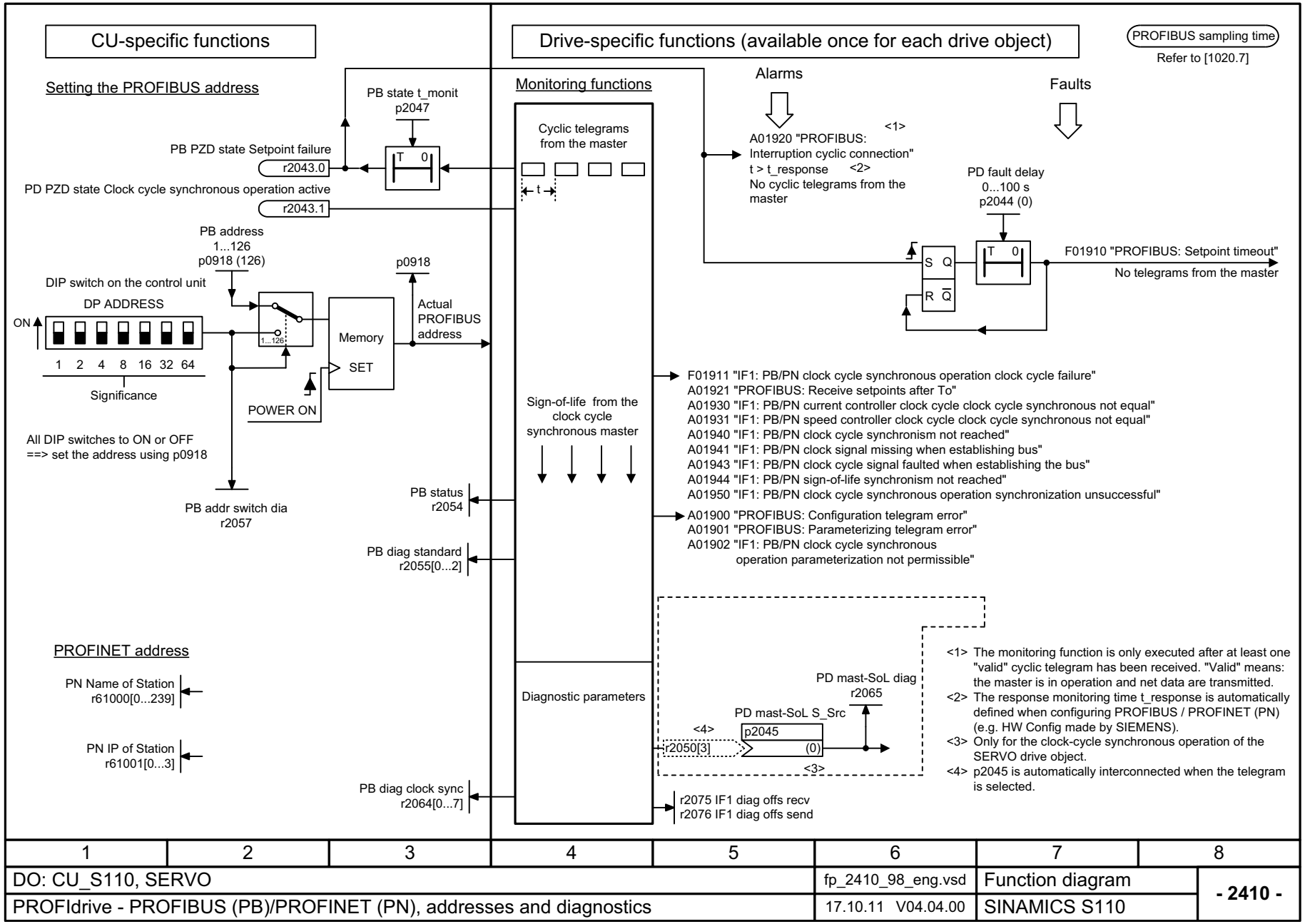
2410 – PROFIBUS (PB), indirizzi e diagnostica	2-790
2420 – Telegrammi standard e dati di processo	2-791
2422 – Telegrammi e dati di processo specifici del costruttore	2-792
2424 – Telegrammi specifici del costruttore/liberi e dati di processo	2-793
2439 – Segnali di ricezione PZD Interconnessione specifica per profilo	2-794
2440 – Segnali di ricezione PZD Interconnessione specifica del costruttore	2-795
2442 – Parola di comando STW1 Interconnessione (p2038 = 0)	2-796
2443 – Parola di comando STW1 Interconnessione (p2038 = 1)	2-797
2444 – Parola di comando STW2 Interconnessione (p2038 = 0)	2-798
2445 – Parola di comando STW2 Interconnessione (p2038 = 1)	2-799
2449 – Segnali di trasmissione PZD Interconnessione specifica per profilo	2-800
2450 – Segnali di trasmissione PZD Interconnessione specifica del costruttore	2-801
2452 – Parola di stato ZSW1 Interconnessione (p2038 = 0)	2-802
2453 – Parola di stato ZSW1 Interconnessione (p2038 = 1)	2-803
2454 – Parola di stato ZSW2 Interconnessione (p2038 = 0)	2-804
2455 – Parola di stato ZSW2 Interconnessione (p2038 = 1)	2-805
2456 – Parola di stato MELDW Interconnessione	2-806
2462 – PosSTW Parola di comando di pos. Interconnessione (r0108.4 = 1)	2-807
2463 – POS_STW1 Parola di comando posizionamento 1 Interconnessione (r0108.4 = 1)	2-808
2464 – POS_STW2 Parola di comando posizionamento 2 Interconnessione (r0108.4 = 1)	2-809
2466 – POS_ZSW1 Parola di stato posizionamento 1 Interconnessione (r0108.4 = 1)	2-810
2467 – POS_ZSW2 Parola di stato posizionamento 2 Interconnessione (r0108.4 = 1)	2-811
2468 – IF1 Telegramma di ricezione Interconnessione libera via BICO (p0922 = 999)	2-812
2470 – IF1 Telegramma di invio Interconnessione libera via BICO (p0922 = 999)	2-813
2472 – IF1 Interconnessione libera parole di stato	2-814
2475 – STW1 Parola di comando 1 Interconnessione (r0108.4 = 1)	2-815
2476 – SATZANW-Pos Interconnessione selezione blocco (r0108.4 = 1)	2-816

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

2479 – ZSW1 Interconnessione parola di stato 1 (r0108.4 = 1)	2-817
2480 – Modalità MDI Interconnessione (r0108.4=1)	2-818
2481 – IF1 Telegramma di ricezione Interconnessione libera via BICO (p0922 = 999)	2-819
2483 – IF1 Telegramma di invio Interconnessione libera via BICO (p0922 = 999)	2-820
2495 – Parola di comando CU_STW Interconnessione Control Unit	2-821
2496 – Parola di stato CU_ZSW Interconnessione Control Unit	2-822
2497 – Interconnessione A_DIGITAL	2-823
2498 – Interconnessione E_DIGITAL	2-824

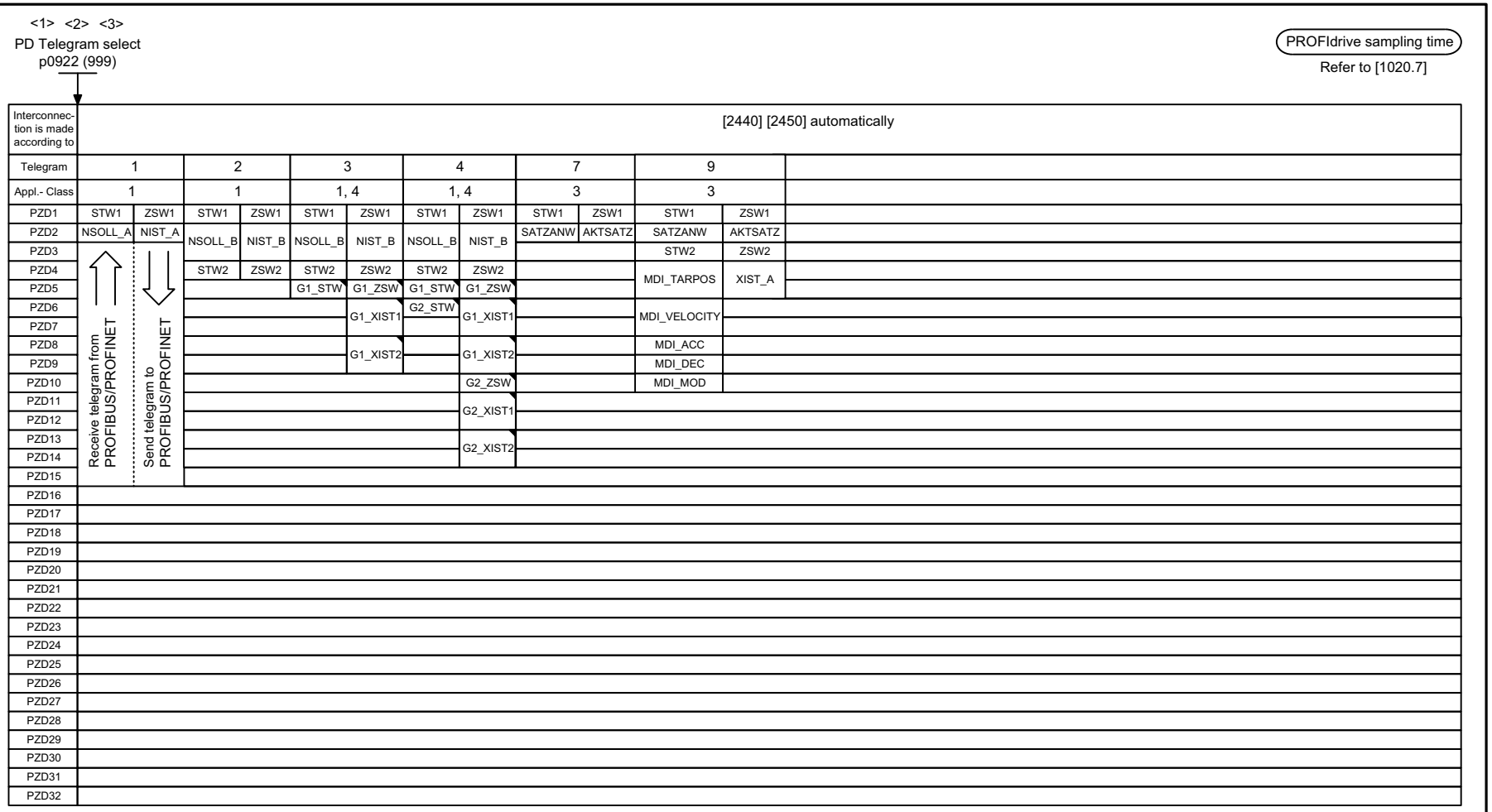
© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

Figura 2-21 2410 – PROFIBUS (PB), indirizzi e diagnostica



© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

Figura 2-22 2420 – Telegrammi standard e dati di processo



<1> Depending on the drive object, only specific telegrams can be used.

<2> If p0922 = 999 is changed to another value, the telegram is automatically assigned as specified in [2420] - [2424].
If p0922 ≠ 999 is changed to p0922 = 999, the "old" telegram assignment is maintained as specified in [2420] - [2424]!

<3> The maximum number of PZD words depends on the drive object type.

= Position encoder signal

1	2	3	4	5	6	7	8
DO: SERVO					fp_2420_98_eng.vsd	Function diagram	- 2420 -
PROFIdrive - Standard telegrams and Process Data					16.11.10 V04.04.00	SINAMICS S110	

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

Figura 2-23 2422 – Telegrammi e dati di processo specifici del costruttore

<1> <2> <4>
PD Telegr_select
p0922 (999)

PROFIdrive sampling time
Refer to [1020.7]

Interconnection is made according to	[2440] [2450] automatically								
Telegramm	102		103		110		111		
Appl.- Class	1, 4		1, 4		3		3		
PZD1	STW1	ZSW1	STW1	ZSW1	STW1	ZSW1	STW1	ZSW1	
PZD2	NSOLL_B	NIST_B	NSOLL_B	NIST_B	SATZANW	AKTSATZ	POS_STW1	POS_ZSW1	
PZD3					PosSTW	PosZSW	POS_STW2	POS_ZSW2	
PZD4	STW2	ZSW2	STW2	ZSW2	STW2	ZSW2	STW2	ZSW2	
PZD5	MOMRED	MELDW	MOMRED	MELDW	OVERRIDE	MELDW	OVERRIDE	MELDW	
PZD6	G1_STW	G1_ZSW	G1_STW	G1_ZSW	MDI_ TARPOS	Xist_A	MDI_ TARPOS	XIST_A	
PZD7		G1_XIST1	G2_STW	G1_XIST1					
PZD8					MDI_ VELOCITY		MDI_ VELOCITY	NIST_B	
PZD9		G1_XIST2		G1_XIST2					
PZD10					MDI_ACC		MDI_ACC	FAULT_CODE	
PZD11				G2_ZSW	MDI_DEC		MDI_DEC	WARN_CODE	
PZD12				G2_XIST1	MDI_MODE		<3>	<3>	
PZD13									
PZD14				G2_XIST2					
PZD15									
PZD16									
PZD17									
PZD18									
PZD19									
PZD20									
PZD21									
PZD22									
PZD23									
PZD24									
PZD25									
PZD26									
PZD27									
PZD28									
PZD29									
PZD30									
PZD31									
PZD32									

<1> Depending on the drive object, only specific telegrams can be used.
<2> If p0922 = 999 is changed to another value, the telegram is automatically assigned as specified in [2420] - [2424].
If p0922 ≠ 999 is changed to p0922 = 999, the "old" telegram assignment is maintained as specified in [2420] - [2424]!
<3> Can be freely connected.
<4> The maximum number of PZD words depends on the drive object type.

= Position encoder signal

1	2	3	4	5	6	7	8
DO: SERVO					fp_2422_98_eng.vsd	Function diagram	- 2422 -
PROFIdrive - Manufacturer-specific telegrams and Process Data					20.07.10 V04.04.00	SINAMICS S110	

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

<1> <2> <4>

PD Telegram select
p0922 (999)

PROFIdrive sampling time
Refer to [1020.7]

Interconnection is made according to	[2440] [2450] automatically											[2481] [2483]	
Telegram	390		391		392		393		394			999	
Appl.- Class	-		-		-		-		-			-	
PZD1	CU_STW1	CU_ZSW1	CU_STW1	CU_ZSW1	CU_STW1	CU_ZSW1	CU_STW1	CU_ZSW1	CU_STW1	CU_ZSW1		STW1 <3>	ZSW1 <3>
PZD2	A_DIGITAL	E_DIGITAL	A_DIGITAL	E_DIGITAL	A_DIGITAL	E_DIGITAL	A_DIGITAL	E_DIGITAL	A_DIGITAL	E_DIGITAL		Receive telegram length freely selectable via central PROFIdrive configuration in the master	Transmit telegram length freely selectable via central PROFIdrive configuration in the master
PZD3			MT_STW	MT_ZSW	MT_STW	MT_ZSW	A_DIGITAL_1	E_DIGITAL_1	A_DIGITAL_1	E_DIGITAL_1			
PZD4				MT1_ZS_F		MT1_ZS_F	MT_STW	MT_ZSW					
PZD5				MT1_ZS_S		MT1_ZS_S		MT1_ZS_F					
PZD6				MT2_ZS_F		MT2_ZS_F		MT1_ZS_S					
PZD7				MT2_ZS_S		MT2_ZS_S		MT2_ZS_F					
PZD8						MT3_ZS_F		MT2_ZS_S					
PZD9						MT3_ZS_S		MT3_ZS_F					
PZD10						MT4_ZS_F		MT3_ZS_S					
PZD11						MT4_ZS_S		MT4_ZS_F					
PZD12						MT5_ZS_F		MT4_ZS_S					
PZD13						MT5_ZS_S		MT5_ZS_F					
PZD14						MT6_ZS_F		MT5_ZS_S					
PZD15						MT6_ZS_S		MT6_ZS_F					
PZD16								MT6_ZS_S					
PZD17								MT7_ZS_F					
PZD18								MT7_ZS_S					
PZD19								MT8_ZS_F					
PZD20								MT8_ZS_S					
PZD21								E_ANALOG					
PZD22													
PZD23													
PZD24													
PZD25													
PZD26													
PZD27													
PZD28													
PZD29													
PZD30													
PZD31													
PZD32													

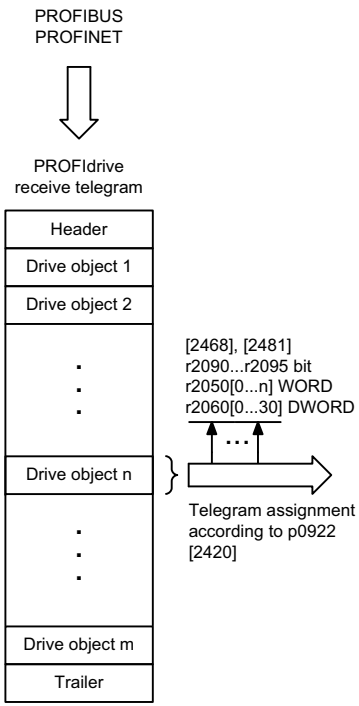
<1> Depending on the drive object, only specific telegrams can be used.
<2> If p0922 = 999 is changed to another value, the telegram is automatically assigned as specified in [2420] - [2424].
If p0922 ≠ 999 is changed to p0922 = 999, the "old" telegram assignment is maintained as specified in [2420] - [2424]!
<3> In order to comply with the PROFIdrive profile, PZD1 must be used as control word 1 (STW1) or status word 1 (ZSW1).
p2037 = 2 should be set if STW1 is not transferred with PZD1 as specified in the PROFIdrive profile.
<4> The maximum number of PZD words depends on the drive object type.

1	2	3	4	5	6	7	8
DO: CU_S110					fp_2424_98_eng.vsd	Function diagram	- 2424 -
PROFIdrive - Manufacturer-specific/free telegrams and Process Data					15.10.10 V04.04.00	SINAMICS S110	

Figura 2-24 2424 – Telegrammi specifici del costruttore/liberi e dati di processo

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

PROFIdrive sampling time
Refer to [1020.7]



Signal receivers for PZD receive signals

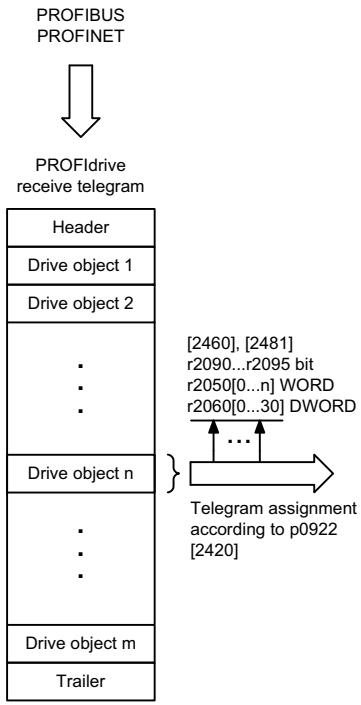
Signal	Meaning	PROFIdrive Signal No.	Interconnection parameter <1>	Function diagram	Data type <2>	Normalization
STW1	Control word 1	1	(bit-by-bit)	[2442][2443] [2475]	U16	-
STW2	Control word 2	3	(bit-by-bit)	[2444] [2445]	U16	-
NSOLL_A	Speed setpoint A (16-bit)	5	p1070 (Erw. Soll.) p1155	[3030.2] [3080.4]	I16	4000 hex ≙ p2000
NSOLL_B	Speed setpoint B (32-bit)	7	p1070 (Erw. Soll.) p1155	[3030.2] [3080.4] [3090.8]	I32	4000 0000 hex ≙ p2000
G1_STW	Encoder 1 control word	9	p0480[0]	[4720]	U16	-
G2_STW	Encoder 2 control word	13	p0480[1]	[4720]	U16	-
A_DIGITAL	Digital output (16-bit)	22	(bit-by-bit)	[2497]	U16	-
SATZANW	Pos block selection	32	(bit-by-bit)	[2476]	I32	-
MDI_TARPOS	MDI position	34	p2642	[3618]	I32	1 hex ≙1 LU
MDI_VELOCITY	MDI velocity	35	p2643	[3618]	I32	1 hex ≙ 1000 LU/min
MDI_ACC	MDI acceleration override	36	p2644	[3618]	I16	4000 hex ≙ 100%
MDI_DEC	MDI deceleration override	37	p2645	[3618]	I16	4000 hex ≙100%
MDI_MOD	MDI mode	38	(bit-by-bit)			-

<1> When selecting a standard telegram or a manufacturer-specific telegram via p0922, these interconnection parameters of the command data set CDS0 are automatically set.
<2> Data type according to to the PROFIdrive profile: I16 = Integer16, I32 = Integer32, U16 = Unsigned16, U32 = Unsigned32.

Figura 2-25 2439 – Segnali di ricezione PZD Interconnessione specifica per profilo

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

PROFIdrive sampling time
Refer to [1020.7]



Signal receivers for PZD receive signals

Signal	Meaning	PROFIdrive Signal No.	Interconnection parameter <1>	Function diagram	Data type <2>	Normalization
MOMRED	Torque reduction	101	p1542	[5610.2]	I16	4000 hex ≙ p2003
MT_STW	Measuring probe control word	130	p0682	-	U16	
POS_STW	Pos control word	203	(bitwise)	[2462]	U16	
OVERRIDE	Pos velocity override	205	p2646	[3630]	I16	4000 hex ≙ 100%
POS_STW1	Pos control word 1	220	(bitwise)	[2463]	U16	
POS_STW2	Pos control word 2	222	(bitwise)	[2464]	U16	
MDI_MOD	Pos MDI mode	229	p2654	[3620]	U16	
CU_STW1	Control word 1 for Control Unit	500	(bitwise)	[2495]	U16	

<1> When selecting a standard telegram or a manufacturer-specific telegram via p0922, these interconnection parameters of the command data set CDS0 are automatically set.
<2> Data type according to to the PROFIdrive profile: I16 = Integer16, I32 = Integer32, U16 = Unsigned16, U32 = Unsigned32.

1	2	3	4	5	6	7	8
DO: CU_S110, SERVO					fp_2440_98_eng.vsd	Function diagram	- 2440 -
PROFIdrive - PZD receive signals interconnection manufacturer-specific					16.11.10 V04.04.00	SINAMICS S110	

Figura 2-26 2440 – Segnali di ricezione PZD Interconnessione specifica del costruttore

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

PROFIdrive sampling time
Refer to [1020.7]

Signal targets for STW1 in Interface Mode SINAMICS (p2038 = 0) <1>

Signal	Meaning	Interconnection parameters	[Function diagram] internal control word	[Function diagram] signal target	Inverted
STW1.0	↑ ON (pulses can be enabled) **0 = OFF1** (braking with ramp-function generator, then pulse cancellation and ready-to-power-up)	p0840[0] = r2090.0	[2501.3]	[2610]	-
STW1.1	**1 = No OFF2** (enable is possible) 0 = OFF2 (immediate pulse cancellation and power-on inhibit)	p0844[0] = r2090.1	[2501.3]	[2610]	-
STW1.2	**1 = No OFF3** (enable possible) 0 = OFF3 (braking with the OFF3 ramp p1135, then pulse cancellation and power-on inhibit)	p0848[0] = r2090.2	[2501.3]	[2610]	-
STW1.3	**1 = Enable operation** (pulses can be enabled) 0 = Inhibit operation (cancel pulses)	p0852[0] = r2090.3	[2501.3]	[2610]	-
STW1.4	**1 = Operating condition** (the ramp-function generator can be enabled) 0 = Inhibit ramp-function generator (set the ramp-function generator output to zero)	p1140[0] = r2090.4	[2501.3]	[3060] [3070] [3080]	-
STW1.5	**1 = Enable the ramp-function generator** 0 = Stop the ramp-function generator (freeze the ramp-function generator output)	p1141[0] = r2090.5	[2501.3]	[3060] [3070]	-
STW1.6	**1 = Enable setpoint** 0 = Inhibit setpoint (set the ramp-function generator input to zero)	p1142[0] = r2090.6	[2501.3]	[3060] [3070] [3080]	-
STW1.7	↑ **= 1. Acknowledge faults**	p2103[0] = r2090.7	[2546.1]	[8060]	-
STW1.8	**Reserved**	-	-	-	-
STW1.9	**Reserved**	-	-	-	-
STW1.10	**1 = Control via PLC** <2>	p0854[0] = r2090.10	[2501.3]	[2501]	-
STW1.11	**1 = Setpoint inversion**	p1113[0] = r2090.11	[2505.3]	[3040]	-
STW1.12	**Reserved**	-	-	-	-
STW1.13	**1 = Motorized potentiometer setpoint raise**	p1035[0] = r2090.13	[2505.3]	[3020]	-
STW1.14	**1 = Motorized potentiometer setpoint lower**	p1036[0] = r2090.14	[2505.3]	[3020]	-
STW1.15	**Reserved**	-	-	-	-

<1> Used in telegrams 1, 2, 3, 4, 7, 9, 110, 111.
<2> STW1.10 must be set to ensure that the drive object accepts the process data (PZD).

1	2	3	4	5	6	7	8
DO: SERVO					fp_2442_98_eng.vsd	Function diagram	- 2442 -
PROFIdrive - STW1 control word interconnection (p2038 = 0)					08.12.10 V04.04.00	SINAMICS S110	

Figura 2-27 2442 – Parola di comando STW1 Interconnessione (p2038 = 0)

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

PROFIdrive sampling time
Refer to [1020.7]

Signal targets for STW1 in Interface Mode SIMODRIVE 611 universal (p2038 = 1) <1>

Signal	Meaning	Interconnection parameters	[Function diagram] internal control word	[Function diagram] signal target	Inverted
STW1.0	↑ = ON (pulses can be enabled) **0 = OFF1** (braking with ramp-function generator, then pulse cancellation, ready-to-power-up)	p0840[0] = r2090.0	[2501.3]	[2610]	-
STW1.1	**1 = No OFF2** (enable is possible) 0 = OFF2 (immediate pulse cancellation and power-on inhibit)	p0844[0] = r2090.1	[2501.3]	[2610]	-
STW1.2	**1 = No OFF3** (enable possible) 0 = OFF3 (braking with the OFF3 ramp p1135, then pulse cancellation and power-on inhibit)	p0848[0] = r2090.2	[2501.3]	[2610]	-
STW1.3	**1 = Enable operation** (pulses can be enabled) 0 = Inhibit operation (cancel pulses)	p0852[0] = r2090.3	[2501.3]	[2610]	-
STW1.4	**1 = Operating condition** (the ramp-function generator can be enabled) 0 = Inhibit ramp-function generator (set the ramp-function generator output to zero)	p1140[0] = r2090.4	[2501.3]	[3060] [3070] [3080]	-
STW1.5	**1 = Enable the ramp-function generator** 0 = Stop the ramp-function generator (freeze the ramp-function generator output)	p1141[0] = r2090.5	[2501.3]	[3060] [3070]	-
STW1.6	**1 = Enable setpoint** 0 = Inhibit setpoint (set the ramp-function generator input to zero)	p1142[0] = r2090.6	[2501.3]	[3060] [3070] [3080]	-
STW1.7	↑ **= Acknowledge faults**	p2103[0] = r2090.7	[2546.1]	[8060]	-
STW1.8	**Reserved**	-	-	-	-
STW1.9	**Reserved**	-	-	-	-
STW1.10	**1 = Control via PLC** <2>	p0854[0] = r2090.10	[2501.3]	[2501]	-
STW1.11	**1 = Ramp-function generator active**	p2148[0] = r2090.11	-	[8010]	-
STW1.12	**1 = Unconditionally open the holding brake**	p0855[0] = r2090.12	[2501.3]	[2701]	-
STW1.13	**Reserved**	-	-	-	-
STW1.14	1 = Closed-loop torque control active **0 = Closed-loop speed control active**	p1501[0] = r2090.14	[2520.3]	[5060]	-
STW1.15	**Reserved**	-	-	-	-

<1> Used in telegrams 1, 2, 3, 4, 102, 103.
<2> STW1.10 must be set to ensure that the drive object accepts the process data (PZD).

1	2	3	4	5	6	7	8
DO: SERVO					fp_2443_98_eng.vsd	Function diagram	- 2443 -
PROFIdrive - STW1 control word interconnection (p2038 = 1)					17.10.08 V04.04.00	SINAMICS S110	

Figura 2-28 2443 – Parola di comando STW1 Interconnessione (p2038 = 1)

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

PROFIdrive sampling time
Refer to [1020.7]

Signal targets for STW2 in Interface Mode SINAMICS (p2038 = 0) <1>

Signal	Meaning	Interconnection parameters	[Function diagram] internal control word	[Function diagram] signal target	Inverted
STW2.0	**Drive data set selection DDS, bit 0**	p0820[0] = r2093.0 <3> r2092.0	-	[8565]	-
STW2.1	**Drive data set selection DDS, bit 1**	p0821[0] = r2093.1 <3> r2092.1	-	[8565]	-
STW2.2	**Drive data set selection DDS, bit 2**	p0822[0] = r2093.2 <3> r2092.2	-	[8565]	-
STW2.3	**Drive data set selection DDS, bit 3**	p0823[0] = r2093.3 <3> r2092.3	-	[8565]	-
STW2.4	**Drive data set selection DDS, bit 4**	p0824[0] = r2093.4 <3> r2092.4	-	[8565]	-
STW2.5	**Reserved**	-	-	-	-
STW2.6	**Reserved**	-	-	-	-
STW2.7	**1 = Parking axis**	p0897 = r2093.7	-	-	-
STW2.8	**1 = Traverse to fixed endstop** <2>	p1545[0] = r2093.8	[2520.2]	[8012]	-
STW2.9	**Reserved**	-	-	-	-
STW2.10	**Reserved**	-	-	-	-
STW2.11	**1 = Motor changeover, feedback Signal**	p0828[0] = r2093.11	-	-	-
STW2.12	**Master sign-of-life, bit 0**	p2045 = r2050[3]	-	[2410]	-
STW2.13	**Master sign-of-life, bit 1**				
STW2.14	**Master sign-of-life, bit 2**				
STW2.15	**Master sign-of-life, bit 3**				

<1> Used in telegrams 2, 3, 4, 7, 9, 110 and 111. <2> Not for telegrams 9, 110, and 111. <3> Only for telegram 9.

1	2	3	4	5	6	7	8
DO: SERVO					fp_2444_98_eng.vsd	Function diagram	- 2444 -
PROFIdrive - STW2 control word interconnection (p2038 = 0)					02.03.11 V04.04.00	SINAMICS S110	

Figura 2-29 2444 – Parola di comando STW2 Interconnessione (p2038 = 0)

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

PROFIdrive sampling time
Refer to [1020.7]

Signal targets for STW2 in Interface Mode SIMODRIVE 611 universal (p2038 = 1) <1>

Signal	Meaning	Interconnection parameters	[Function diagram] internal control word	[Function diagram] signal target	Inverted
STW2.0	**Drive data set selection DDS, bit 0**	p0820[0] = r2093.0	-	[8565]	-
STW2.1	**Reserved**	-	-	-	-
STW2.2	**Reserved**	-	-	-	-
STW2.3	**Reserved**	-	-	-	-
STW2.4	**1 = Bypass ramp-function generator** <3>	p1122[0] = r2093.4	-	[3060] [3070]	-
STW2.5	**Reserved**	-	-	-	-
STW2.6	**1 = Integrator inhibit, speed controller** <2>	p1477[0] = r2093.6	-	[5040] [5210]	-
STW2.7	**1 = Parking axis selection**	p0897 = r2093.7	-	-	-
STW2.8	**1 = Traverse to fixed endstop**	p1545[0] = r2093.8	[2520.2]	[8012]	-
STW2.9	**Reserved**	-	-	-	-
STW2.10	**Reserved**	-	-	-	-
STW2.11	**= Motor changeover, feedback signal**	p0828[0] = r2093.11	-	-	-
STW2.12	**Master sign-of-life, bit 0**	p2045 = r2050[3]	-	[2410]	-
STW2.13	**Master sign-of-life, bit 1**				
STW2.14	**Master sign-of-life, bit 2**				
STW2.15	**Master sign-of-life, bit 3**				

<1> Used in telegrams 2, 3, 4, 102, 103.
<2> For a 1 signal, the integral component of the speed controller is cleared and the integrator is inhibited.
<3> Only if the function module "extended setpoint channel" is active (r0108.8 = 1).

1	2	3	4	5	6	7	8
DO: SERVO					fp_2445_98_eng.vsd	Function diagram	- 2445 -
PROFIdrive - STW2 control word interconnection (p2038 = 1)					25.01.10 V04.04.00	SINAMICS S110	

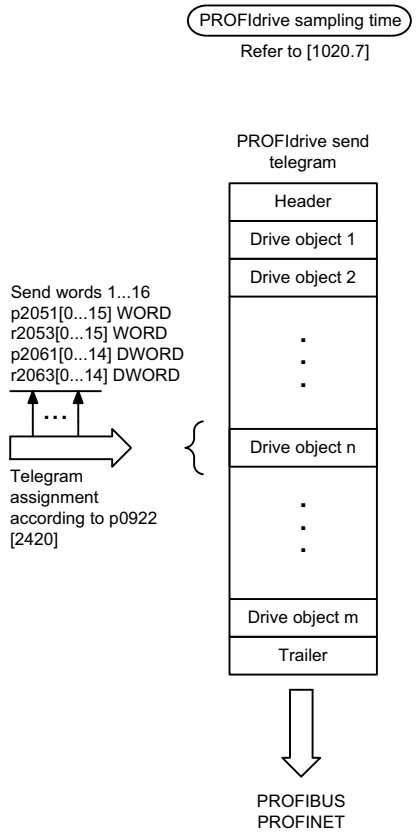
Figura 2-30 2445 – Parola di comando STW2 Interconnessione (p2038 = 1)

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

Signal sources for PZD send signals

<1>

Signal	Description	PROFIdrive Signal No.	Interconnection parameter	Function diagram	Data type	Normalization
ZSW1	Status word 1	2	r2089[0]	[2452][2453][2479] <2>	U16	-
ZSW2	Status word 2	4	r2089[1]	[2454][2455] <2>	U16	-
NIST_A	Speed setpoint A (16 bit)	6	r0063	[4710]	I32 I16	4000 hex ≙ p2000 4000 0000 hex ≙ p2000
NIST_B	Speed setpoint B (32 bit)	8				
G1_ZSW	Encoder 1 status word	10	r0481[0]	[4730]	U16	
G1_XIST1	Encoder 1 actual position 1	11	r0482[0]	[4704]	U32	
G1_XIST2	Encoder 1 actual position 2	12	r0483[0]	[4704]	U32	
G2_ZSW	Encoder 2 status word	14	r0481[1]	[4730]	U16	
G2_XIST1	Encoder 2 actual position 1	15	r0482[1]	[4704]	U32	
G2_XIST2	Encoder 2 actual position 2	16	r0483[1]	[4704]	U32	
E_DIGITAL	Digital inputs	21	r2089[2]	[2459]	U16	
XIST_A	Position actual value A	28	r2521[0]	[4010]	I32	1 hex ≙ 1 LU
AKTSATZ	Pos selected block	33	r2670	[3650]	U16	



<1> Data type according to the PROFIdrive profile: I16 = Integer16, I32 = Integer32, U16 = Unsigned16, U32 = Unsigned32

1	2	3	4	5	6	7	8
DO: SERVO					fp_2449_98_eng.vsd	Function diagram	- 2449 -
PROFIdrive - PZD send signals connection profile-specific					16.11.10 V04.04.00	SINAMICS S110	

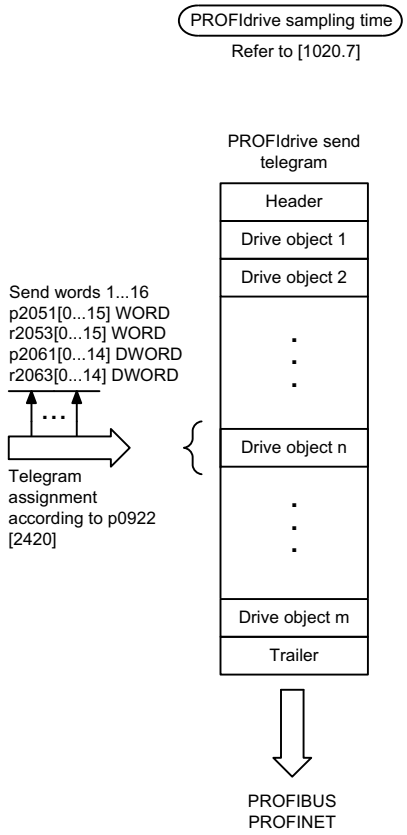
Figura 2-31 2449 – Segnali di trasmissione PZD Interconnessione specifica per profilo

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

Signal sources for PZD send signals

<1>

Signal	Description	PROFIdrive Signal No.	Interconnection parameter	Function diagram	Data type	Normalization
MELDW	Message word	102	r2089[2]	[2456]	U16	-
MT_ZSW	Measuring probe status word	131	r0688	-	U16	-
MT1_ZS_F	Measuring probe 1 measuring time, falling edge	132	r0687[0]	-	U16	-
MT1_ZS_S	Measuring probe 1 measuring time, rising edge	133	r0686[0]	-	U16	-
MT2_ZS_F	Measuring probe 2 measuring time, falling edge	134	r0687[1]	-	U16	-
MT2_ZS_S	Measuring probe 2 measuring time, rising edge	135	r0686[1]	-	U16	-
POS_ZSW	Pos status word	204	r2683	[3645]	U16	-
POS_ZSW1	Pos status word 1	221	r2089[3]	[2466]	U16	-
POS_ZSW2	Pos status word 2	223	r2089[4]	[2467]	U16	-
FAULT_CODE	Fault code	301	r2131	[8060]	U16	-
WARN_CODE	Alarm code	303	r2132	[8065]	U16	-
CU_ZSW1	Status word 1 for Control Unit	501	r2089[1]	[2496]	U16	-



<1> Data type according to the PROFIdrive profile: I16 = Integer16, I32 = Integer32, U16 = Unsigned16, U32 = Unsigned32

1	2	3	4	5	6	7	8
DO: SERVO					fp_2450_98_eng.vsd	Function diagram	- 2450 -
PROFIdrive - PZD send signals interconnection manufacturer-specific					16.11.10 V04.04.00	SINAMICS S110	

Figura 2-32 2450 – Segnali di trasmissione PZD Interconnessione specifica del costruttore

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

PROFIdrive Abtastzeit
siehe [1020.7]

Signal sources for ZSW1 im Interface Mode SINAMICS (p2038 = 0) <1>

Signal	Meaning	Interconnection parameters	[Function diagram] Internal status word	[Function diagram] signal source	Inverted <2>
ZSW1.0	**1 = Ready to power-up**	p2080[0] = r0899.0	[2503.7]	[2610]	-
ZSW1.1	**1 = Ready to operate**	p2080[1] = r0899.1	[2503.7]	[2610]	-
ZSW1.2	**1 = Operation enabled**	p2080[2] = r0899.2	[2503.7]	[2610]	-
ZSW1.3	**1 = Fault present**	p2080[3] = r2139.3	[2548.7]	[8060]	-
ZSW1.4	**1 = No coast down active (OFF2 inactive)**	p2080[4] = r0899.4	[2503.7]	[2610]	-
ZSW1.5	**1 = No fast stop active (OFF3 inactive)**	p2080[5] = r0899.5	[2503.7]	[2610]	-
ZSW1.6	**1 = Power-on inhibit active**	p2080[6] = r0899.6	[2503.7]	[2610]	-
ZSW1.7	**1 = Alarm present**	p2080[7] = r2139.7	[2548.7]	[8065]	-
ZSW1.8	**1 = Speed setpoint - actual value deviation within tolerance t_off**	p2080[8] = r2197.7	[2534.7]	[8010]	-
ZSW1.9	**1 = Control requested** <3>	p2080[9] = r0899.9	[2503.7]	[2503]	-
ZSW1.10	**1 = f or n comparison value reached/exceeded**	p2080[10] = r2199.1	[2536.7]	[8010]	-
ZSW1.11	**1 = I, M, or P limit not reached**	p2080[11] = r1407.7	[2522.7]	[5610]	✔
ZSW1.12	**1 = Open holding brake**	p2080[12] = r0899.12	[2503.7]	[2701]	-
ZSW1.13	**1 = No motor overtemperature alarm**	p2080[13] = r2135.14	[2548.7]	[8016]	✔
ZSW1.14	**1 = Motor rotates forwards (n_act ≥ 0)** **0 = Motor rotates backwards (n_act < 0)**	p2080[14] = r2197.3	[2534.7]	[8010]	-
ZSW1.15	**1 = No alarm, thermal overload, power unit**	p2080[15] = r2135.15	[2548.7]	[8014]	✔

<1> Used in telegrams 1, 2, 3, 4, 7, 9, 110, 111.
<2> The ZSW1 is generated using the binector-connector converter (BI: p2080[0...15], inversion: p2088[0].0...p2088[0].15)
<3> The drive object is ready to accept data.

1	2	3	4	5	6	7	8
DO: SERVO					fp_2452_98_eng.vsd	Function diagram	- 2452 -
PROFIdrive - ZSW1 status word interconnection (p2038 = 0)					17.10.08 V04.04.00	SINAMICS S110	

Figura 2-33 2452 – Parola di stato ZSW1 Interconnessione (p2038 = 0)

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

PROFIdrive sampling time
Refer to [1020.7]

Signal sources for ZSW1 in Interface Mode SIMODRIVE 611 universal (p2038 = 1) <1>

Signal	Meaning	Interconnection parameters	[Function diagram] Internal status word	[Function diagram] Signal source	Inverted
ZSW1.0	**1 = Ready to power-up**	p2080[0] = r0899.0	[2503.7]	[2610]	-
ZSW1.1	**1 = Ready to operate**	p2080[1] = r0899.1	[2503.7]	[2610]	-
ZSW1.2	**1 = Operation enabled**	p2080[2] = r0899.2	[2503.7]	[2610]	-
ZSW1.3	**1 = Fault present**	p2080[3] = r2139.3	[2548.7]	[8060]	-
ZSW1.4	**1 = No coast down active**	p2080[4] = r0899.4	[2503.7]	[2610]	-
ZSW1.5	**1 = No fast stop active**	p2080[5] = r0899.5	[2503.7]	[2610]	-
ZSW1.6	**1 = Power-on inhibit active**	p2080[6] = r0899.6	[2503.7]	[2610]	-
ZSW1.7	**1 = Alarm present**	p2080[7] = r2139.7	[2548.7]	[8065]	-
ZSW1.8	**1 = Speed setpoint - actual value deviation within tolerance t_off**	p2080[8] = r2197.7	[2534.7]	[8010]	-
ZSW1.9	**1 = Control requested** <2>	p2080[9] = r0899.9	[2503.7]	[2503]	-
ZSW1.10	**1 = f or n comparison value reached/exceeded**	p2080[10] = r2199.1	[2536.7]	[8010]	-
ZSW1.11	**1 = Alarm class bit 0**	p2080[11] = r2139.11	-	-	-
ZSW1.12	**1 = Alarm class bit 1**	p2080[12] = r2139.12	-	-	-
ZSW1.13	**Reserved**	-	-	-	-
ZSW1.14	**1 = Closed-loop torque control active**	p2080[14] = r1407.2	[2522.7]	[2522]	-
ZSW1.15	**Reserved**	-	-	-	-

<1> Used in telegrams 1, 2, 3, 4, 102, 103.
<2> The drive object is ready to accept data.

1	2	3	4	5	6	7	8
DO: SERVO					fp_2453_98_eng.vsd	Function diagram	- 2453 -
PROFIdrive - ZSW1 status word interconnection (p2038 = 1)					17.10.08 V04.04.00	SINAMICS S110	

Figura 2-34 2453 – Parola di stato ZSW1 Interconnessione (p2038 = 1)

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

Signal sources for ZSW2 in Interface Mode SINAMICS (p2038 = 0) <1>

PROFIdrive sampling time
Refer to [1020.7]

Signal	Meaning	Interconnection parameters	[Function diagram] internal status word	[Function diagram] signal source	Inverted
ZSW2.0	**1 = Drive data set DDS effective, bit 0**	p2081[0] = r0051.0	-	[8565]	-
ZSW2.1	**Reserved**	-	-	-	-
ZSW2.2	**Reserved**	-	-	-	-
ZSW2.3	**Reserved**	-	-	-	-
ZSW2.4	**Reserved**	-	-	-	-
ZSW2.5	**1 = Alarm class bit 0**	p2081[5] = r2139.11	-	-	-
ZSW2.6	**1 = Alarm class bit 1**	p2081[6] = r2139.12	-	-	-
ZSW2.7	**1 = Parking axis active**	p2081[7] = r0896.0	-	-	-
ZSW2.8	**1 = Traverse to fixed endstop**	p2081[8] = r1406.8	-	[2520]	-
ZSW2.9	**Reserved**	-	-	-	-
ZSW2.10	**1 = Pulses enabled**	p2082[13] = r0899.11	-	-	-
ZSW2.11	**1 = Motor data set changeover active**	p2081[11] = r0835.0	-	-	-
<2> ZSW2.12	**Slave sign-of-life bit 0**	Implicitly interconnected	-	-	-
ZSW2.13	**Slave sign-of-life bit 1**				
ZSW2.14	**Slave sign-of-life bit 2**				
ZSW2.15	**Slave sign-of-life bit 3**				

<1> Used in telegrams 2, 3, 4, 7, 110, 111.
<2> These signals are automatically interconnected for clock-cycle synchronous operation.

1	2	3	4	5	6	7	8
DO: SERVO					fp_2454_98_eng.vsd	Function diagram	- 2454 -
PROFIdrive - ZSW2 status word interconnection (p2038 = 0)					25.01.10 V04.04.00	SINAMICS S110	

Figura 2-35 2454 – Parola di stato ZSW2 Interconnessione (p2038 = 0)

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

PROFIdrive sampling time
Refer to [1020.7]

Signal sources for ZSW2 in Interface Mode SIMODRIVE 611 universal (p2038 = 1) <1>

Signal	Meaning	Interconnection parameters	[Function diagram] Internal status word	[Function diagram] Signal source	Inverted <4>
ZSW2.0	**1 = Drive data set DDS effective, bit 0**	p2081[0] = r0051.0	-	[8565]	-
ZSW2.1	**Reserved**	-	-	-	-
ZSW2.2	**Reserved**	-	-	-	-
ZSW2.3	**Reserved**	-	-	-	-
ZSW2.4	**1 = Ramp-function generator inactive** <3>	p2081[4] = r1199.2	-	[3060] [3080]	✔
ZSW2.5	**1 = Holding brake open**	p2081[5] = r0899.12	[2503.7]	[2701]	-
ZSW2.6	**1 = Integrator inhibit, speed controller**	p2081[6] = r2093.6	-	[5040] [5210]	-
ZSW2.7	**1 = Parking axis active**	p2081[7] = r0896.0	-	-	-
ZSW2.8	**1 = Traverse to fixed endstop**	p2081[8] = r1406.8	-	[2520]	-
ZSW2.9	**Reserved**	-	-	-	-
ZSW2.10	**Reserved**	-	-	-	-
ZSW2.11	**1 = Data set changeover active**	p2081 [11] = r0835.0	-	-	-
<2> ZSW2.12	**Slave sign-of-life bit 0**	Implicitly interconnected	-	-	-
ZSW2.13	**Slave sign-of-life bit 1**				
ZSW2.14	**Slave sign-of-life bit 2**				
ZSW2.15	**Slave sign-of-life bit 3**				

<1> Used in telegrams 2, 3, 4, 102, 103.
<2> These signals are automatically interconnected for clock-cycle synchronous operation.
<3> Only if the function module "extended setpoint channel" is active (r0108.8 = 1).
<4> The ZSW1 is generated using the binector-connector converter (BI: p2080[0...15], inversion: p2088[0].0...p2088[0].15)

1	2	3	4	5	6	7	8
DO: SERVO					fp_2455_98_eng.vsd	Function diagram	- 2455 -
PROFIdrive - ZSW2 status word interconnection (p2038 = 1)					25.01.10 V04.04.00	SINAMICS S110	

Figura 2-36 2455 – Parola di stato ZSW2 Interconnessione (p2038 = 1)

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

PROFIdrive sampling time
Refer to [1020.7]

Signal sources for MELDW

<1>

Signal	Meaning	Interconnection parameters	[Function diagram] Internal status word	[Function diagram] signal source	Inverted <2>
MELDW.0	**1 = Ramp-up/ramp-down completed** **0 = Ramp-function generator active**	p2082[0] = r2199.5	[2537.7]	[8010]	-
MELDW.1	**1 = Torque utilization [%] < torque threshold value 2 (p2194)**	p2082[1] = r2199.11	[2537.7]	[8012]	-
MELDW.2	**1 = |n_act| < speed threshold value 3 (p2161)**	p2082[2] = r2199.0	[2537.7]	[8010]	-
MELDW.3	**1 = |n_act| □ speed threshold value 2 (p2155)**	p2082[3] = r2197.1	[2534.7]	[8010]	-
MELDW.4	**1 = Vdc_min controller activ (Vdc < p1248)**	p2082[4] = r0056.15	-	-	-
MELDW.5	**Variable signaling function**	p2082[5] = r3294	-	[5301]	-
MELDW.6	**1 = No motor overtemperature alarm**	p2082[6] = r2135.14	[2548.7]	[8016]	✔
MELDW.7	**1 = No alarm, thermal overload, power unit**	p2082[7] = r2135.15	[2548.7]	[8014]	✔
MELDW.8	**1 = Speed setpoint - actual value deviation within tolerance t_on**	p2082[8] = r2199.4	[2537.7]	[8010]	-
MELDW.9	**Reserved**	-	-	-	-
MELDW.10	**Reserved**	-	-	-	-
MELDW.11	**1 = Controller enable**	p2082[11] = r0899.8	[2503.7]	[2610]	-
MELDW.12	**1 = Drive ready**	p2082[12] = r0899.7	[2503.7]	[2610]	-
MELDW.13	**1 = Pulses enabled**	p2082[13] = r0899.11	[2503.7]	[2610]	-
MELDW.14	**Reserved**	-	-	-	-
MELDW.15	**Reserved**	-	-	-	-

<1> Used in telegrams 102, 103, 110 and 111.
<2> The status word is generated using the binector-connector converter p2088[2].

1	2	3	4	5	6	7	8
DO: SERVO					fp_2456_98_eng.vsd	Function diagram	- 2456 -
PROFIdrive - MELDW status word interconnection					08.12.10 V04.04.00	SINAMICS S110	

Figura 2-37 2456 – Parola di stato MELDW Interconnessione

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

PROFIdrive sampling time
Refer to [1020.7]

Signal targets for POS_STW (positioning mode, r0108.4 = 1) <1>

Signal	Meaning	Interconnection parameters	[Function diagram] internal control word	[Function diagram] signal target	Inverted
POS_STW.0	**1 = Tracking mode active** 0 = No tracking mode active	p2655[0] = r2092.0	-	[3635]	-
POS_STW.1	**1 = Set home position** 0 = Do not set home position	p2596 = r2092.1	-	[3612]	-
POS_STW.2	**1 = Reference cam active**	p2612 = r2092.2	-	[3612]	-
POS_STW.3	**Reserved**	-	-	-	-
POS_STW.4	**Reserved**	-	-	-	-
POS_STW.5	**1 = Jogging, incremental active** 0 = Jogging, velocity active	p2591 = r2092.5	-	[3610]	-
POS_STW.6	**Reserved**	-	-	-	-
POS_STW.7	**Reserved**	-	-	-	-
POS_STW.8	**Reserved**	-	-	-	-
POS_STW.9	**Reserved**	-	-	-	-
POS_STW.10	**Reserved**	-	-	-	-
POS_STW.11	**Reserved**	-	-	-	-
POS_STW.12	**Reserved**	-	-	-	-
POS_STW.13	**Reserved**	-	-	-	-
POS_STW.14	**Reserved**	-	-	-	-
POS_STW.15	**Reserved**	-	-	-	-

<1> Used in telegram 110, 999.

Figura 2-38 2462 – PosSTW Parola di comando di pos. Interconnessione (r0108.4 = 1)

1	2	3	4	5	6	7	8
DO: SERVO					fp_2462_98_eng.vsd	Function diagram	- 2462 -
PROFIdrive - POS_STW-Pos control word interconnection (r0108.4 = 1)					08.10.08 V04.04.00	SINAMICS S110	

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

PROFIdrive Abtastzeit
siehe [1020.7]

Signal targets for POS_STW1 (positioning mode, r0108.4 = 1) <1>

Signal	Meaning	Interconnection parameters	[Function diagram] internal control word	[Function diagram] signal target	Inverted
POS_STW1.0	**Traversing block selection, bit 0**	p2625 = r2091.0	-	-	-
POS_STW1.1	**Traversing block selection, bit 1**	p2626 = r2091.1	-	-	-
POS_STW1.2	**Traversing block selection, bit 2**	p2627 = r2091.2	-	-	-
POS_STW1.3	**Traversing block selection, bit 3**	p2628 = r2091.3	-	-	-
POS_STW1.4	**Traversing block selection, bit 4**	p2629 = r2091.4	-	-	-
POS_STW1.5	**Traversing block selection, bit 5**	p2630 = r2091.5	-	-	-
POS_STW1.6	**Reserved**	-	-	-	-
POS_STW1.7	**Reserved**	-	-	-	-
POS_STW1.8	**1 = Absolute positioning is selected.** 0 = Relative positioning is selected.	p2648 = r2091.8	-	-	-
POS_STW1.9	**1 = Absolute positioning/MDI direction selection, positive.** **2 = Absolute positioning/MDI direction selection, negative.** **3 = Absolute positioning through the shortest distance.** **0 = Absolute positioning through the shortest distance.**	p2651 = r2091.9	-	-	-
POS_STW1.10		p2652 = r2091.10	-	-	-
POS_STW1.11	**Reserved**	-	-	-	-
POS_STW1.12	0 = Activate MDI block change with ↑ of a traversing task (STW1.6) **1 = Continuous transfer**	p2649 = r2091.12	-	-	-
POS_STW1.13	**Reserved**	-	-	-	-
POS_STW1.14	**1 = signal setting-up selected** 0 = signal positioning selected.	p2653 = r2091.14	-	-	-
POS_STW1.15	**1 = MDI selection**	p2647 = r2091.15	-	-	-

<1> Used in telegram 111.

1	2	3	4	5	6	7	8
DO: SERVO					fp_2463_98_eng.vsd	Function diagram	- 2463 -
PROFIdrive – POS_STW1-Pos control word 1 interconnection (r0108.4 = 1)					25.01.10 V04.04.00	SINAMICS S110	

Figura 2-39 2463 – POS_STW1 Parola di comando posizionamento 1 Interconnessione (r0108.4 = 1)

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

PROFIdrive sampling time
Refer to [1020.7]

Signal targets for POS_STW2 (positioning mode, r0108.4 = 1) <1>

Signal	Meaning	Interconnection parameters	[Function diagram] internal control word	[Function diagram] signal target	Inverted
POS_STW2.0	**1 = Tracking mode active**	p2655 = r2092.0	-	[3635]	-
POS_STW2.1	**1 = Set reference point**	p2596 = r2092.1	-	[3612]	-
POS_STW2.2	**1 = Reference cam active**	p2612 = r2092.2	-	[3612]	-
POS_STW2.3	**Reserved**	-	-	-	-
POS_STW2.4	**Reserved**	-	-	-	-
POS_STW2.5	**1 = Jogging, incremental active** 0 = Jogging, velocity active	p2591 = r2092.5	-	[3610]	-
POS_STW2.6	**Reserved**	-	-	-	-
POS_STW2.7	**Reserved**	-	-	-	-
POS_STW2.8	**1 = Referencing type selection for flying referencing** 0 = Referencing type selection for search for reference	p2597 = r2092.8	-	-	-
POS_STW2.9	**1 = Start the search for reference in the negative direction** 0 = Start the search for reference in the positive direction.	p2604 = r2092.9	-	-	-
POS_STW2.10	**1 = Measuring probe 2 is activated** 0 = Measuring probe 1 is activated	p2510[0] = r2092.10	-	-	-
POS_STW2.11	**1 = Falling edge of the measuring probe** 0 = Rising edge of the measuring probe	p2511[0] = r2092.11	-	-	-
POS_STW2.12	**Reserved**	-	-	-	-
POS_STW2.13	**Reserved**	-	-	-	-
POS_STW2.14	**1 = Software limit switch activation**	p2582 = r2092.14	-	-	-
POS_STW2.15	**1 = STOP cam activ**	p2568 = r2092.15	-	-	-

<1> Used in telegram 111.

Figura 2-40 2464 – POS_STW2 Parola di comando posizionamento 2 Interconnessione (r0108.4 = 1)

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

PROFIdrive sampling time
Refer to [1020.7]

Signal targets for POS_ZSW1 (positioning mode, r0108.4 = 1) <1>

Signal	Meaning	Interconnection parameters	[Function diagram] internal control word	[Function diagram] signal target	Inverted
POS_ZSW1.0	**Active Traversing Block Bit 0 (2^0)**	p2083[0] = r2670[0]	-	-	-
POS_ZSW1.1	**Active Traversing Block Bit 1 (2^1)**	p2083[1] = r2670[1]	-	-	-
POS_ZSW1.2	**Active Traversing Block Bit 2 (2^2)**	p2083[2] = r2670[2]	-	-	-
POS_ZSW1.3	**Active Traversing Block Bit 3 (2^3)**	p2083[3] = r2670[3]	-	-	-
POS_ZSW1.4	**Active Traversing Block Bit 4 (2^4)**	p2083[4] = r2670[4]	-	-	-
POS_ZSW1.5	**Active Traversing Block Bit 5 (2^5)**	p2083[5] = r2670[5]	-	-	-
POS_ZSW1.6	**Reserved**	-	-	-	-
POS_ZSW1.7	**Reserved**	-	-	-	-
POS_ZSW1.8	**1 = STOP cam minus active**	p2083[08] = r2684[13]	-	-	-
POS_ZSW1.9	**1 = STOP cam plus aktiv**	p2083[09] = r2684[14]	-	-	-
POS_ZSW1.10	**1 = Jogging active**	p2083[10] = r2094[0]	-	-	-
POS_ZSW1.11	**1 = Reference point approach active**	p2083[11] = r2094[1]	-	-	-
POS_ZSW1.12	**1 = Flying referencing active**	p2083[12] = r2684[1]	-	-	-
POS_ZSW1.13	**1 = Traversing Block active**	p2083[13] = r2094[2]	-	-	-
POS_ZSW1.14	**1 = Set-up active**	p2083[14] = r2094[4]	-	-	-
POS_ZSW1.15	**1 = MDI active** 0 = MDI inactive	p2083[15] = r2670[15]	-	-	-

<1> Used in telegram 111.

1	2	3	4	5	6	7	8
DO: SERVO					fp_2466_98_eng.vsd	Function diagram	- 2466 -
PROFIdrive – POS_ZSW1-Pos status word 1 interconnection (r0108.4 = 1)					08.10.08 V04.04.00	SINAMICS S110	

Figura 2-41 2466 – POS_ZSW1 Parola di stato posizionamento 1 Interconnessione (r0108.4 = 1)

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

PROFIdrive Abtastzeit
siehe [1020.7]

Signal targets for POS_ZSW2 (positioning mode, r0108.4 = 1) <1>

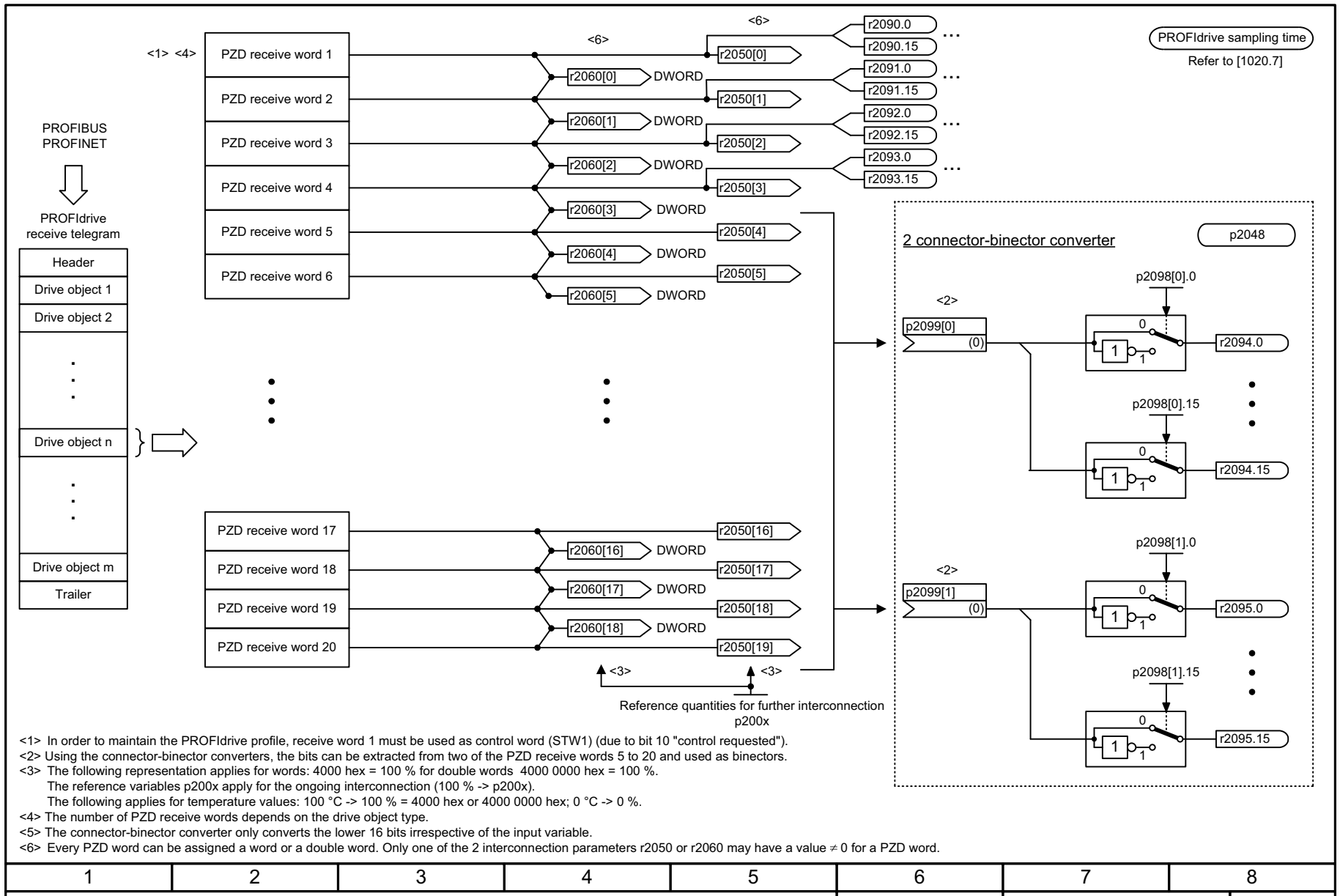
Signal	Meaning	Interconnection parameters	[Function diagram] internal control word	[Function diagram] signal target	Inverted
POS_ZSW2.0	**1 = Tracking mode active**	p2084[0] = r2683.0	-	-	-
POS_ZSW2.1	**1 = Velocity limiting active**	p2084[1] = r2683.1	-	-	-
POS_ZSW2.2	**1 = Setpoint available**	p2084[2] = r2683.2	-	-	-
POS_ZSW2.3	**1 = Printing matk outside outer window**	p2084[3] = r2684.3	-	-	-
POS_ZSW2.4	**1 = Axis moves forward**	p2084[4] = r2683.4	-	-	-
POS_ZSW2.5	**1 = Axis moves backwards**	p2084[5] = r2683.5	-	-	-
POS_ZSW2.6	**1 = Software limit switch minus reached**	p2084[6] = r2683.6	-	-	-
POS_ZSW2.7	**1 = Software limit switch plus reached**	p2084[7] = r2683.7	-	-	-
POS_ZSW2.8	**1 = Position actual value <= cam switching position 1**	p2084[8] = r2683.8	-	-	-
POS_ZSW2.9	**1 = Position actual value <= cam switching position 2**	p2084[9] = r2683.9	-	-	-
POS_ZSW2.10	**1 = Direct output 1 via traversing block**	p2084[10] = r2683.10	-	-	-
POS_ZSW2.11	**1 = Direct output 2 via traversing block**	p2084[11] = r2683.11	-	-	-
POS_ZSW2.12	**1 = Fixed stop reached**	p2084[12] = r2683.12	-	-	-
POS_ZSW2.13	**1 = Fixed stop clamping torque reached**	p2084[13] = r2683.13	-	-	-
POS_ZSW2.14	**1 = Travel to fixed stop active**	p2084[14] = r2683.14	-	-	-
POS_ZSW2.15	**1 = Traversing command active**	p2084[15] = r2684.15	-	-	-

<1> Verwendung in Telegramm 111.

1	2	3	4	5	6	7	8
DO: SERVO					fp_2467_98_eng.vsd	Function diagram	- 2467 -
PROFIdrive – POS_ZSW2-Pos status word 2 interconnection (r0108.4 = 1)					08.10.08 V04.04.00	SINAMICS S110	

Figura 2-42 2467 – POS_ZSW2 Parola di stato posizionamento 2 Interconnessione (r0108.4 = 1)

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

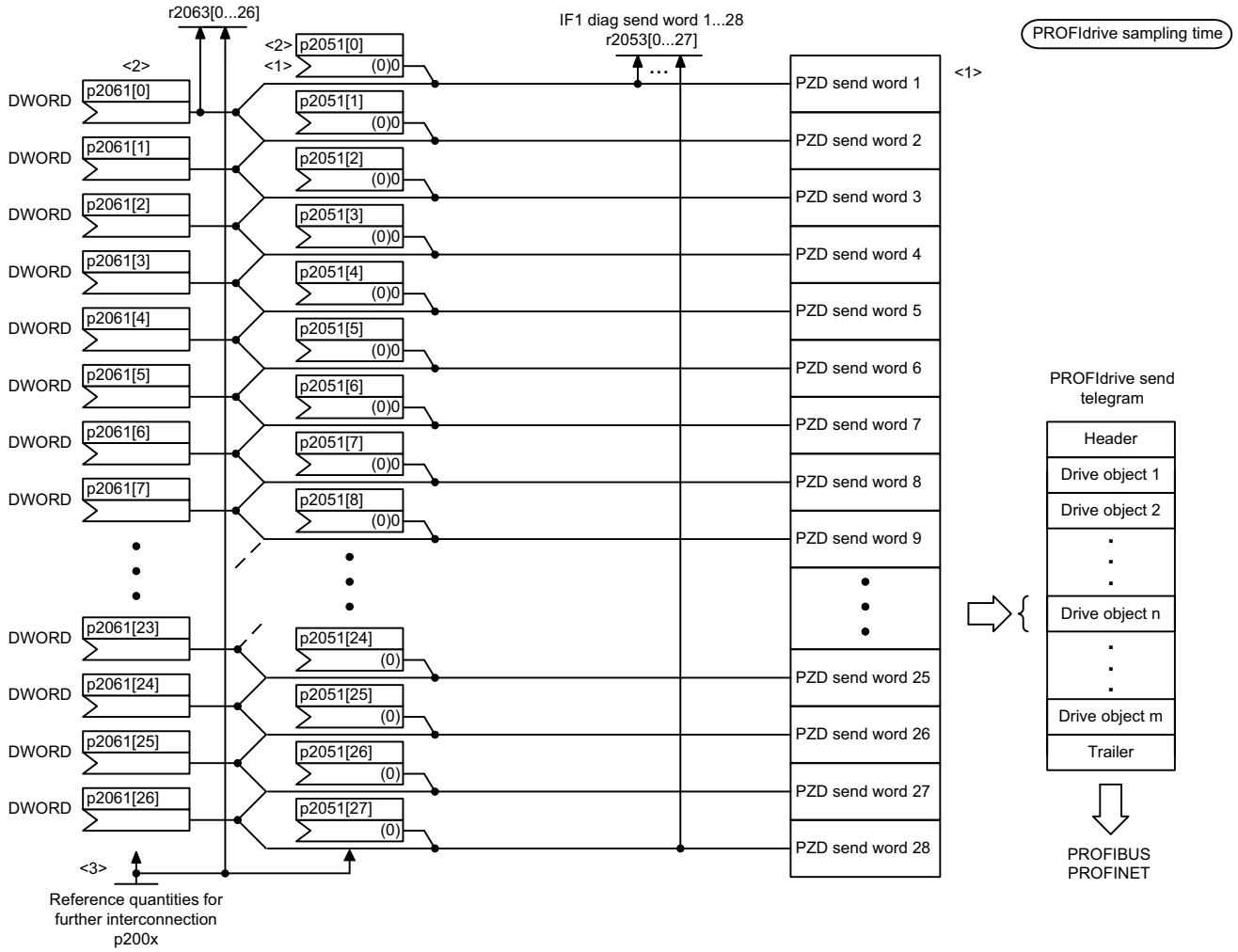


<1> In order to maintain the PROFIdrive profile, receive word 1 must be used as control word (STW1) (due to bit 10 "control requested").
<2> Using the connector-binector converters, the bits can be extracted from two of the PZD receive words 5 to 20 and used as binectors.
<3> The following representation applies for words: 4000 hex = 100 % for double words 4000 0000 hex = 100 %.
The reference variables p200x apply for the ongoing interconnection (100 % -> p200x).
The following applies for temperature values: 100 °C -> 100 % = 4000 hex or 4000 0000 hex; 0 °C -> 0 %.
<4> The number of PZD receive words depends on the drive object type.
<5> The connector-binector converter only converts the lower 16 bits irrespective of the input variable.
<6> Every PZD word can be assigned a word or a double word. Only one of the 2 interconnection parameters r2050 or r2060 may have a value ≠ 0 for a PZD word.

1	2	3	4	5	6	7	8
DO: SERVO					fp_2468_98_eng.vsd	Function diagram	- 2468 -
PROFIdrive - IF1 receive telegram, free interconnection via BICO (p0922 = 999)					16.11.10 V04.04.00	SINAMICS S110	

Figura 2-43 2468 – IF1 Telegramma di ricezione Interconnessione libera via BICO (p0922 = 999)

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved



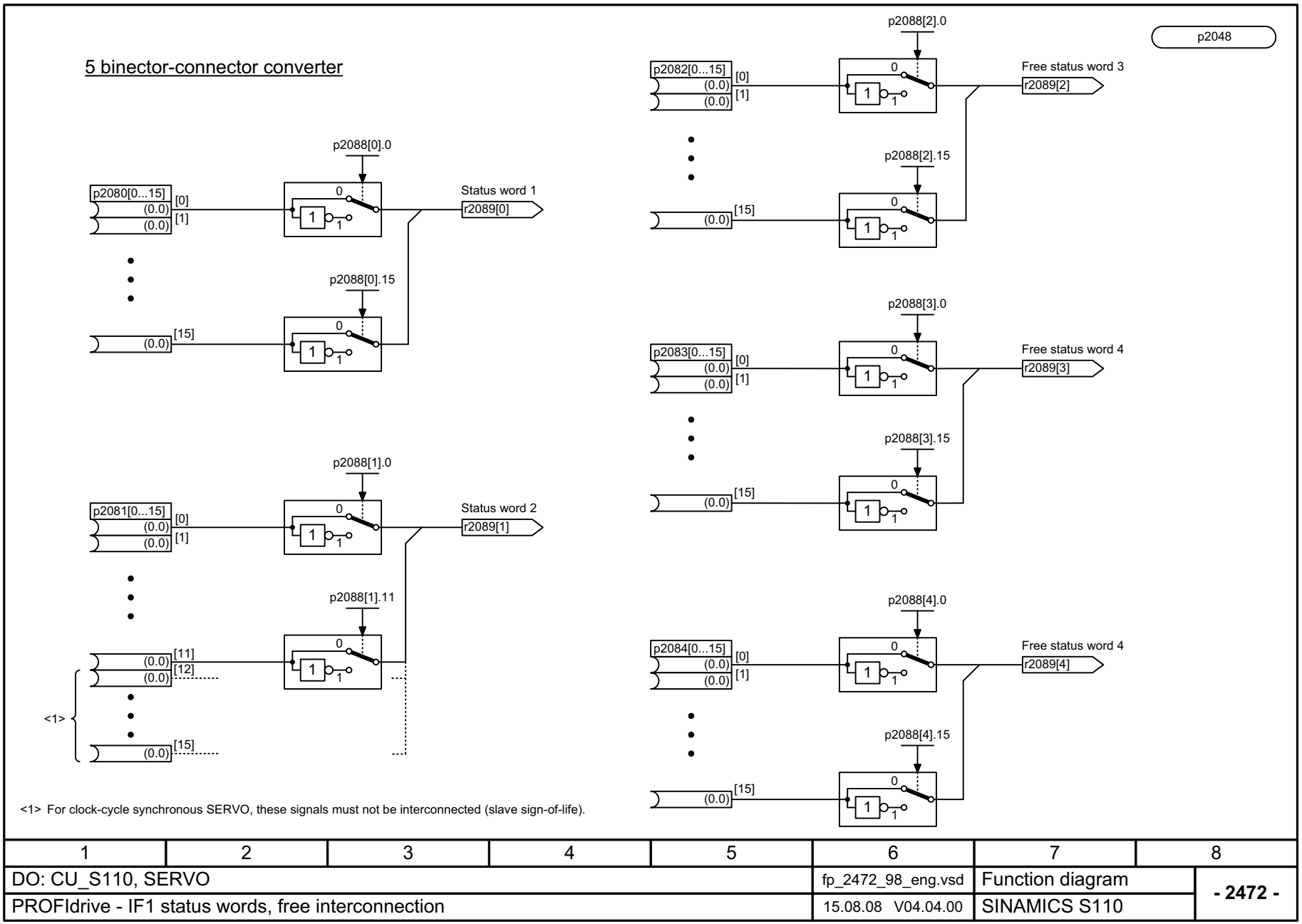
<1> To comply with the PROFIdrive profile, send word 1 must be used as status word 1 (ZSW1), not as DWORD.
<2> Every PZD word can be assigned a word or a double word. Only one of the 2 interconnection parameters p2051 or p2061 may have a value ≠ 0 for a PZD word.
<3> Physical word and double word values are inserted in the telegram as referenced variables. p200x apply as reference variables (telegram contents = 4000 hex or 4000 0000 hex in the case of double words, if the input variable has the value p200x).
The following applies for temperature values: 100° C -> 100 % = 4000 hex or 4000 0000 hex; 0° C -> 0 %.

1	2	3	4	5	6	7	8
DO: SERVO					fp_2470_98_eng.vsd	Function diagram	- 2470 -
PROFIdrive - IF1 send telegram, free interconnection via BICO (p0922 = 999)					04.04.12 V04.04.00	SINAMICS S110	

Figura 2-44 2470 – IF1 Telegramma di invio Interconnessione libera via BICO (p0922 = 999)

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

Figura 2-45 2472 – IF1 Interconnessione libera parole di stato



1	2	3	4	5	6	7	8
DO: CU_S110, SERVO					fp_2472_98_eng.vsd	Function diagram	- 2472 -
PROFIdrive - IF1 status words, free interconnection					15.08.08 V04.04.00	SINAMICS S110	

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

PROFIdrive sampling time
Refer to [1020.7]

Signal targets for STW1 (positioning mode, r0108.4 = 1) <1>

Signal	Meaning	Interconnection parameters	[Function diagram] internal control word	[Function diagram] signal target	Inverted
STW1.0	↑ = ON (pulses can be enabled) **0 = OFF1** (braking with ramp-funct. generator, then pulse cancellation and ready-to-power-up)	p0840[0] = r2090.0	[2501.3]	[2610]	-
STW1.1	**1 = No OFF2** (enable is possible) 0 = OFF2 (immediate pulse cancellation and power-on inhibit)	p0844[0] = r2090.1	[2501.3]	[2610]	-
STW1.2	**1 = No OFF3** (enable possible) 0 = OFF3 (braking with the OFF3 ramp p1135, then pulse cancellation and power-on inhibit)	p0848[0] = r2090.2	[2501.3]	[2610]	-
STW1.3	**1 = Enable operation** (pulses can be enabled) 0 = Inhibit operation (cancel pulses)	p0852[0] = r2090.3	[2501.3]	[2610]	-
STW1.4	**1 = Do not reject traversing task** 0 = Reject traversing task (ramp-down with the maximum deceleration)	p2641 = r2090.4	-	[3616.5] [3625]	-
STW1.5	**1 = No intermediate stop** 0 = Intermediate stop	p2640 = r2090.5	-	[3616.5] [3625]	-
STW1.6	↑ **= Activate traversing task**	<3> p2631 = r2090.6 p2650 = r2090.6	-	[3620.1] [3625]	-
STW1.7	↑ **= Acknowledge faults**	p2103[0] = r2090.7	[2546.1]	[8060]	-
STW1.8	**1 = Jog 1 signal source**	p2589 = r2090.8	-	[3610.1] [3625]	-
STW1.9	**1 = Jog 2 signal source**	p2590 = r2090.9	-	[3610.1] [3625]	-
STW1.10	**1 = Control via PLC** <2>	p0854[0] = r2090.10	[2501.3]	[2501]	-
STW1.11	**1 = Start homing** 0 = Stop homing	p2595 = r2090.11	-	[3612.1] [3625]	-
STW1.12	**Reserved**	-	-	-	-
STW1.13	↑ **= External block change**	p2633 = r2090.13	-	[3615]	-
STW1.14	**Reserved**	-	-	-	-
STW1.15	**Reserved**	-	-	-	-

<1> Used in telegrams 7, 9, 110, 111.
<2> STW1.10 must be set to ensure that the drive object accepts the process data (PZD).
<3> The interconnection p2649 = 0 is made additionally only in Telegram 7,9 and 110.

1	2	3	4	5	6	7	8
DO: SERVO					fp_2475_98_eng.vsd	Function diagram	- 2475 -
PROFIdrive - STW1 control word 1 interconnection (r0108.4 = 1)					25.01.10 V04.04.00	SINAMICS S110	

Figura 2-46 2475 – STW1 Parola di comando 1 Interconnessione (r0108.4 = 1)

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

PROFIdrive sampling time
Refer to [1020.7]

Signal targets for SATZANW (positioning mode, r0108.4 = 1) <1>

Signal	Meaning	Interconnection parameters	[Function diagram] internal control word	[Function diagram] signal target	Inverted
SATZANW.0	**1 = Traversing block selection, bit 0**	p2625 = r2091.0	-	[3640]	-
SATZANW.1	**1 = Traversing block selection, bit 1**	p2626 = r2091.1	-	[3640]	-
SATZANW.2	**1 = Traversing block selection, bit 2**	p2627 = r2091.2	-	[3640]	-
SATZANW.3	**1 = Traversing block selection, bit 3**	p2628 = r2091.3	-	[3640]	-
SATZANW.4	**1 = Traversing block selection, bit 4**	p2629 = r2091.4	-	[3640]	-
SATZANW.5	**1 = Traversing block selection, bit 5**	p2630 = r2091.5	-	[3640]	-
SATZANW.6	**Reserved**	-	-	-	-
SATZANW.7	**Reserved**	-	-	-	-
SATZANW.8	**Reserved**	-	-	-	-
SATZANW.9	**Reserved**	-	-	-	-
SATZANW.10	**Reserved**	-	-	-	-
SATZANW.11	**Reserved**	-	-	-	-
SATZANW.12	**Reserved**	-	-	-	-
SATZANW.13	**Reserved**	-	-	-	-
SATZANW.14	**Reserved**	-	-	-	-
SATZANW.15	**1 = Activate MDI** 0 = Deactivate MDI	p2647 = r2091.15	-	[3625] [3640]	-

<1> Used in telegrams 7, 9 und 110.

1	2	3	4	5	6	7	8
DO: SERVO					fp_2476_98_eng.vsd	Function diagram	- 2476 -
PROFIdrive - SATZANW Pos Block Selection interconnection (r0108.4 = 1)					25.01.10 V04.04.00	SINAMICS S110	

Figura 2-47 2476 – SATZANW-Pos Interconnessione selezione blocco (r0108.4 = 1)

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

PROFIdrive sampling time
Refer to [1020.7]

Signal sources for ZSW1 (positioning mode, r0108.4 = 1) <1>

Signal	Meaning	Interconnection parameters	[Function diagram] Internal status word	[Function diagram] signal source	Inverted
ZSW1.0	**1 = Ready to power-up**	p2080[0] = r0899.0	[2503.7]	[2610]	-
ZSW1.1	**1 = Ready to operate** (DC link loaded, pulses blocked)	p2080[1] = r0899.1	[2503.7]	[2610]	-
ZSW1.2	**1 = Operation enabled** (drive follows n_set)	p2080[2] = r0899.2	[2503.7]	[2610]	-
ZSW1.3	**1 = Fault present**	p2080[3] = r2139.3	[2548.7]	[8060]	-
ZSW1.4	**1 = No coast down active (OFF2 inactive)**	p2080[4] = r0899.4	[2503.7]	[2610]	-
ZSW1.5	**1 = No fast stop active (OFF3 inactive)**	p2080[5] = r0899.5	[2503.7]	[2610]	-
ZSW1.6	**1 = Power-on inhibit active**	p2080[6] = r0899.6	[2503.7]	[2610]	-
ZSW1.7	**1 = Alarm present**	p2080[7] = r2139.7	[2548.7]	[8065]	-
ZSW1.8	**1 = Following error within tolerance**	p2080[8] = r2684.8	[3646.7]	[4025]	-
ZSW1.9	**1 = Control requested** <2>	p2080[9] = r0899.9	[2503.7]	[2503]	-
ZSW1.10	**1 = Target position reached**	p2080[10] = r2684.10	[3646.7]	[4020] [3625]	-
ZSW1.11	**1 = Home position set**	p2080[11] = r2684.11	[3646.7]	[3612] [3614]	-
ZSW1.12	**= Acknowledgement traversing block activated**	p2080[12] = r2684.12	[3646.7]	[3616] [3620]	-
ZSW1.13	**1 = "|n_act| < speed threshold value 3**	p2080[13] = r2199.0	[2537.7]	[8010] [3625]	-
ZSW1.14	**1 = Axis accelerated** <3>	p2080[14] = r2684.4	[3646.7]	[3635]	-
ZSW1.15	**1 = Axis decelerated** <3>	p2080[15] = r2684.5	[3646.7]	[3635]	-

<1> Used in telegrams 7, 9, 110, 111.

<2> The drive object is ready to accept data.
<3> Only for telegram 111.

1	2	3	4	5	6	7	8
DO: SERVO					fp_2479_98_eng.vsd	Function diagram	- 2479 -
PROFIdrive - ZSW1-Status Word 1 interconnection (r0108.4 = 1)					25.01.10 V04.04.00	SINAMICS S110	

Figura 2-48 2479 – ZSW1 Interconnessione parola di stato 1 (r0108.4 = 1)

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

PROFIdrive sampling time
Refer to [1020.7]

Signal targets for MDI_MOD (positioning mode, r0108.4 = 1) <1>

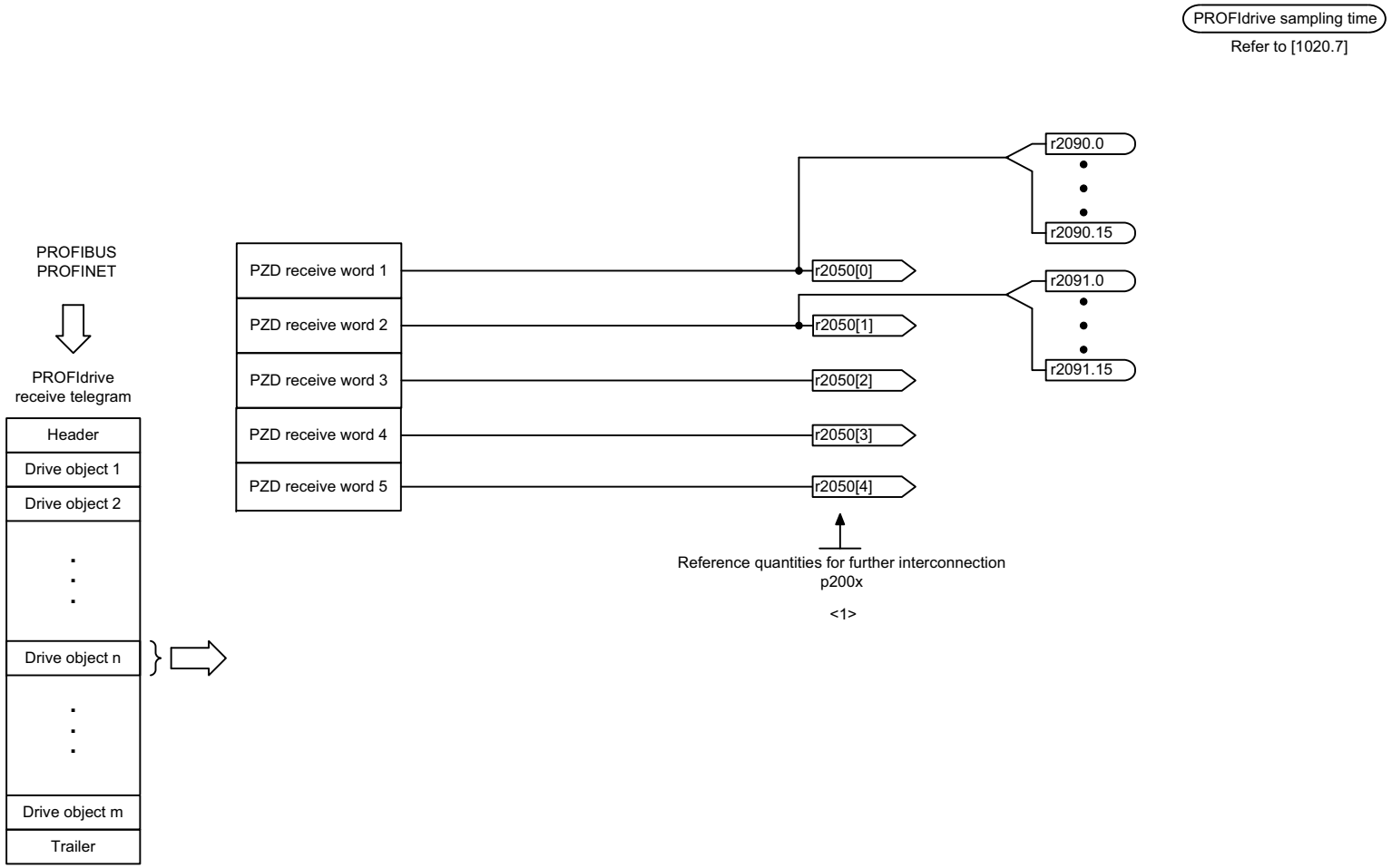
Signal	Meaning				Interconnection parameters	[Function diagram] internal control word	[Function diagram] signal target	Inverted
MDI_MOD.0	**1 = Absolute positioning is selected** 0 = Relative positioning is selected				p2648 = r2094.0	-	-	-
MDI_MOD.1	0 = Absolute positioning through the shortest distance	1 = Absolute positioning in the positive direction	2 = Absolute positioning in the negative direction	3 = Absolute positioning through the shortest distance	p2651 = r2094.1	-	-	-
MDI_MOD.2					p2652 = r2094.2	-	-	-
MDI_MOD.3	**Reserved**				-	-	-	-
MDI_MOD.4	**Reserved**				-	-	-	-
MDI_MOD.5	**Reserved**				-	-	-	-
MDI_MOD.6	**Reserved**				-	-	-	-
MDI_MOD.7	**Reserved**				-	-	-	-
MDI_MOD.8	**Reserved**				-	-	-	-
MDI_MOD.9	**Reserved**				-	-	-	-
MDI_MOD.10	**Reserved**				-	-	-	-
MDI_MOD.11	**Reserved**				-	-	-	-
MDI_MOD.12	**Reserved**				-	-	-	-
MDI_MOD.13	**Reserved**				-	-	-	-
MDI_MOD.14	**Reserved**				-	-	-	-
MDI_MOD.15	**Reserved**				-	-	-	-

<1> Used in telegram 9.

Figura 2-49 2480 – Modalità MDI Interconnessione (r0108.4=1)

1	2	3	4	5	6	7	8
DO: SERVO					fp_2480_98_eng.vsd	Function diagram	- 2480 -
PROFIdrive – MDI_MOD-MDI Mode interconnection (r0108.4 = 1)					30.04.09 V04.04.00	SINAMICS S110	

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

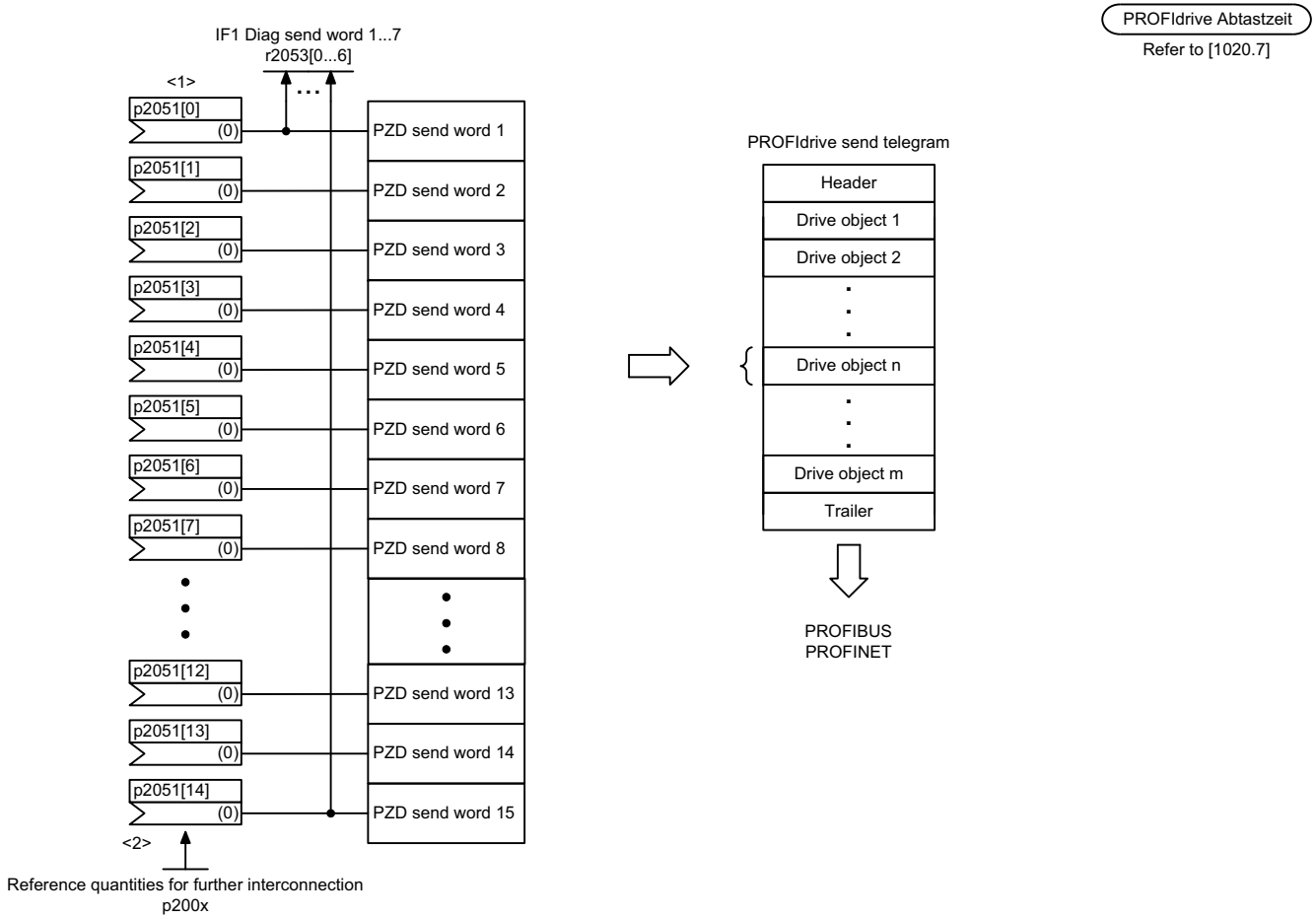


<1> The following representation applies for words: 4000 hex = 100 %.
The reference variables p200x apply for the ongoing interconnection (100 % -> p200x).
The following applies for temperature values: 100 °C -> 100 % = 4000 hex; 0 °C -> 0 %.

1	2	3	4	5	6	7	8
DO: CU_S110					fp_2481_98_eng.vsd	Function diagram	- 2481 -
PROFIdrive - IF1 receive telegram, free interconnection via BICO (p0922 = 999)					16.11.08 V04.04.00	SINAMICS S110	

Figura 2-50 2481 – IF1 Telegramma di ricezione Interconnessione libera via BICO (p0922 = 999)

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved



<1> Using the binector/connector converters at [2472], bits of 4 send words can be interconnected with any binectors.
<2> The following representation applies for words: 4000 hex = 100 %.
The reference variables p200x apply for the ongoing interconnection (100 % -> p200x).
The following applies for temperature values: 100 °C -> 100 % = 4000 hex; 0 °C -> 0 %.

1	2	3	4	5	6	7	8
DO: CU_S110					fp_2483_98_eng.vsd	Function diagram	- 2483 -
PROFIdrive - IF1 send telegram, free interconnection via BICO (p0922 = 999)					16.11.10 V04.04.00	SINAMICS S110	

Figura 2-51 2483 – IF1 Telegramma di invio Interconnessione libera via BICO (p0922 = 999)

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

PROFIdrive sampling time
Refer to [1020.7]

Signal targets for CU_STW1 <1>

Signal	Meaning	Interconnection parameters	[Function diagram] internal control word	[Function diagram] signal target	Inverted
CU_STW.0	**Central measuring probe, synchronizing signal source**	p0681[0] = r2090.0	-	-	-
CU_STW.1	**RTC real time synchronization PING**	p3104 = r2090.1	-	-	-
CU_STW.2	**Reserved**	-	-	-	-
CU_STW.3	**Reserved**	-	-	-	-
CU_STW.4	**Reserved**	-	-	-	-
CU_STW.5	**Reserved**	-	-	-	-
CU_STW.6	**Reserved**	-	-	-	-
CU_STW.7	**↑ = 1. Acknowledge faults**	p2103[0] = r2090.7	-	-	-
CU_STW.8	**Reserved**	-	-	-	-
CU_STW.9	**Reserved**	-	-	-	-
CU_STW.10	**Master control by PLC**	p3116 = r2090.10	-	-	-
CU_STW.11	**Reserved**	-	-	-	-
CU_STW.12	**Master sign-of-life bit 0**	p2045 =r2050[3]	-	-	-
CU_STW.13	**Master sign-of-life bit 1**				
CU_STW.14	**Master sign-of-life bit 2**				
CU_STW.15	**Master sign-of-life bit 3**				

<1> Used in telegrams 390 and 391.

1	2	3	4	5	6	7	8
DO: CU_S110					fp_2495_98_eng.vsd	Function diagram	- 2495 -
PROFIdrive - CU_STW1 control word Control Unit interconnection					24.09.10 V04.04.00	SINAMICS S110	

Figura 2-52 2495 – Parola di comando CU_STW Interconnessione Control Unit

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

PROFIdrive sampling time
Refer to [1020.7]

Signal sources for CU_ZSW1 <1>

Signal	Meaning	Interconnection parameters	[Function diagram] Internal status word	[Function diagram] signal source	Inverted <2>
CU_ZSW1.0	**Reserved**	-	-	-	-
CU_ZSW1.1	**Reserved**	-	-	-	-
CU_ZSW1.2	**Reserved**	-	-	-	-
CU_ZSW1.3	**1 = Fault present**	p2081[3] = r2139.3	-	-	-
CU_ZSW1.4	**Reserved**	-	-	-	-
CU_ZSW1.5	**Reserved**	-	-	-	-
CU_ZSW1.6	**Reserved**	-	-	-	-
CU_ZSW1.7	**1 = Alarm present**	p2081[7] = r2139.7	-	-	-
CU_ZSW1.8	**1 = System time synchronized**	p2081[8] = r0899.8	-	-	-
CU_ZSW1.9	**1 = Alarm is not present**	p2081[9] = r3114.9	-	-	✔
CU_ZSW1.10	**1 = Fault not present**	p2081[10] = r3114.10	-	-	✔
CU_ZSW1.11	**1 = Safety-Message/signal not present**	p2081[11] = r3114.11	-	-	✔
CU_ZSW1.12	**Slave sign-of-life bit 0**	Implicitly interconnected	-	-	-
CU_ZSW1.13	**Slave sign-of-life bit 1**				
CU_ZSW1.14	**Slave sign-of-life bit 2**				
CU_ZSW1.15	**Slave sign-of-life bit 3**				

<1> Used in telegrams 390 and 391.
<2> The ZSW1 is generated using the binector-connector converter (BI: p2080[0...15], inversion: p2088[0].0...p2088[0].15)

1	2	3	4	5	6	7	8
DO: CU_S110					fp_2496_98_eng.vsd	Function diagram	- 2496 -
PROFIdrive - CU_ZSW1 status word 1 Control Unit interconnection					25.01.10 V04.04.00	SINAMICS S110	

Figura 2-53 2496 – Parola di stato CU_ZSW Interconnessione Control Unit

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

PROFIdrive sampling time
Refer to [1020.7]

Signal targets for A_DIGITAL <1>

Signal	Meaning		Interconnection parameters <3>	[Function diagram] internal status word	[Function diagram] signal target	Inverted
A_DIGITAL.0	**Digital output 8 (DI/DO 8)**	<2>	p0738[0] = r2091.0	-	-	-
A_DIGITAL.1	**Digital output 9 (DI/DO 9)**	<2>	p0739[0] = r2091.1	-	-	-
A_DIGITAL.2	**Digital output 10 (DI/DO 10)**	<2>	p0740[0] = r2091.2	-	-	-
A_DIGITAL.3	**Digital output 11 (DI/DO 11)**	<2>	p0741[0] = r2091.3	-	-	-
A_DIGITAL.4	**Reserved**		-	-	-	-
A_DIGITAL.5	**Reserved**		-	-	-	-
A_DIGITAL.6	**Reserved**		-	-	-	-
A_DIGITAL.7	**Reserved**		-	-	-	-
A_DIGITAL.8	**Digital output 16 (DO 16)**	<4>	p0746[0] = r2091.8	-	-	-
A_DIGITAL.9	**Reserved**		-	-	-	-
A_DIGITAL.10	**Reserved**		-	-	-	-
A_DIGITAL.11	**Reserved**		-	-	-	-
A_DIGITAL.12	**Reserved**		-	-	-	-
A_DIGITAL.13	**Reserved**		-	-	-	-
A_DIGITAL.14	**Reserved**		-	-	-	-
A_DIGITAL.15	**Reserved**		-	-	-	-

<1> Used in telegrams 390, 391, 392, 393 and 394. <2> Can be set via p0728 as input (DI) or output (DO). <3> Pre-assignment, can be freely changed. <4> For restrictions, refer to p0746.

1	2	3	4	5	6	7	8
DO: CU_S110					fp_2497_98_eng.vsd	Function diagram	- 2497 -
PROFIdrive - A_DIGITAL interconnection					18.10.10 V04.04.00	SINAMICS S110	

Figura 2-54 2497 – Interconnessione A_DIGITAL

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

PROFIdrive sampling time
Refer to [1020.7]

Signal targets for E_DIGITAL <1>

Signal	Meaning	Interconnection parameters <3>	[Function diagram] Internal status word	[Function diagram] signal target	Inverted
E_DIGITAL.0	**Digital input 8 (DI/DO 8)** <2>	p2082[0] = r0722.8	-	-	-
E_DIGITAL.1	**Digital input 9 (DI/DO 9)** <2>	p2082[1] = r0722.9	-	-	-
E_DIGITAL.2	**Digital input 10 (DI/DO 10)** <2>	p2082[2] = r0722.10	-	-	-
E_DIGITAL.3	**Digital input 11 (DI/DO 11)** <2>	p2082[3] = r0722.11	-	-	-
E_DIGITAL.4	**Reserved**	-	-	-	-
E_DIGITAL.5	**Reserved**	-	-	-	-
E_DIGITAL.6	**Reserved**	-	-	-	-
E_DIGITAL.7	**Reserved**	-	-	-	-
E_DIGITAL.8	**Digital input 0 (DI 0)**	p2082[8] = r0722.0	-	-	-
E_DIGITAL.9	**Digital input 1 (DI 1)**	p2082[9] = r0722.1	-	-	-
E_DIGITAL.10	**Digital input 2 (DI 2)**	p2082[10] = r0722.2	-	-	-
E_DIGITAL.11	**Digital input 3 (DI 3)**	p2082[11] = r0722.3	-	-	-
E_DIGITAL.12	**Reserved**	-	-	-	-
E_DIGITAL.13	**Reserved**	-	-	-	-
E_DIGITAL.14	**Reserved**	-	-	-	-
E_DIGITAL.15	**Reserved**	-	-	-	-

<1> Used in telegrams 390, 391, 392, 393 and 394. <2> Can be set via p0728 as input (DI) or output (DO). <3> Pre-assignment, can be freely changed.

1	2	3	4	5	6	7	8
DO: CU_S110					fp_2498_98_eng.vsd	Function diagram	- 2498 -
PROFIdrive - E_DIGITAL interconnection					18.10.10 V04.04.00	SINAMICS S110	

Figura 2-55 2498 – Interconnessione E_DIGITAL

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

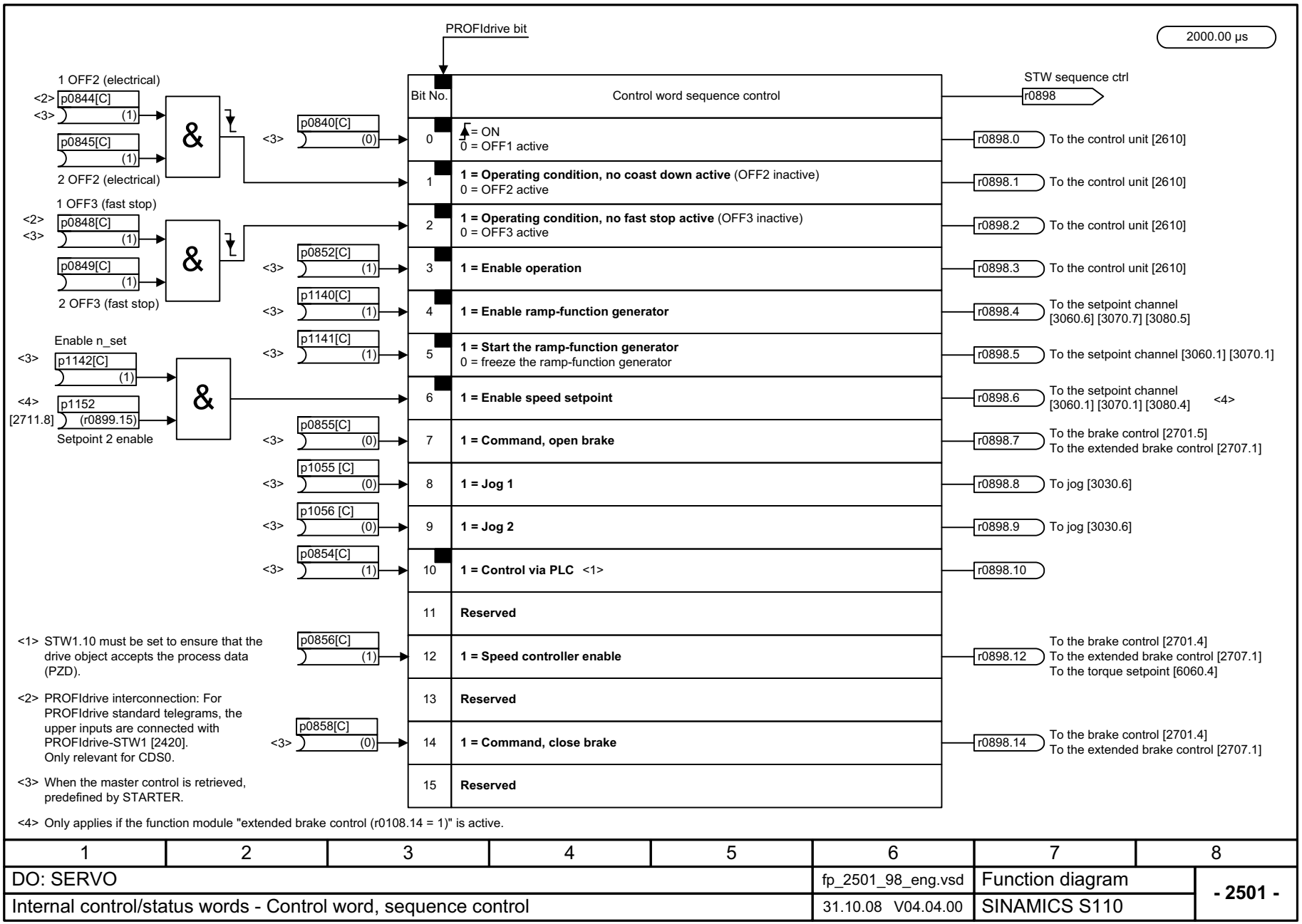
2.6 Parole di comando/stato interne

Schemi logici

2501 – Parola di comando controllo sequenziale	2-826
2503 – Parola di stato controllo sequenziale	2-827
2505 – Parola di comando canale del valore di riferimento	2-828
2520 – Parola di comando regolatore del numero di giri	2-829
2522 – Parola di stato regolatore del numero di giri	2-830
2526 – Parola di stato regolazione	2-831
2530 – Parola di stato regolazione di corrente	2-832
2534 – Parola di stato sorveglianze 1	2-833
2536 – Parola di stato sorveglianze 2	2-834
2537 – Parola di stato sorveglianze 3	2-835
2546 – Parola di comando anomalie/avvisi	2-836
2548 – Parola di stato anomalie/avvisi 1 e 2	2-837

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

Figura 2-56 2501 – Parola di comando controllo sequenziale



© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

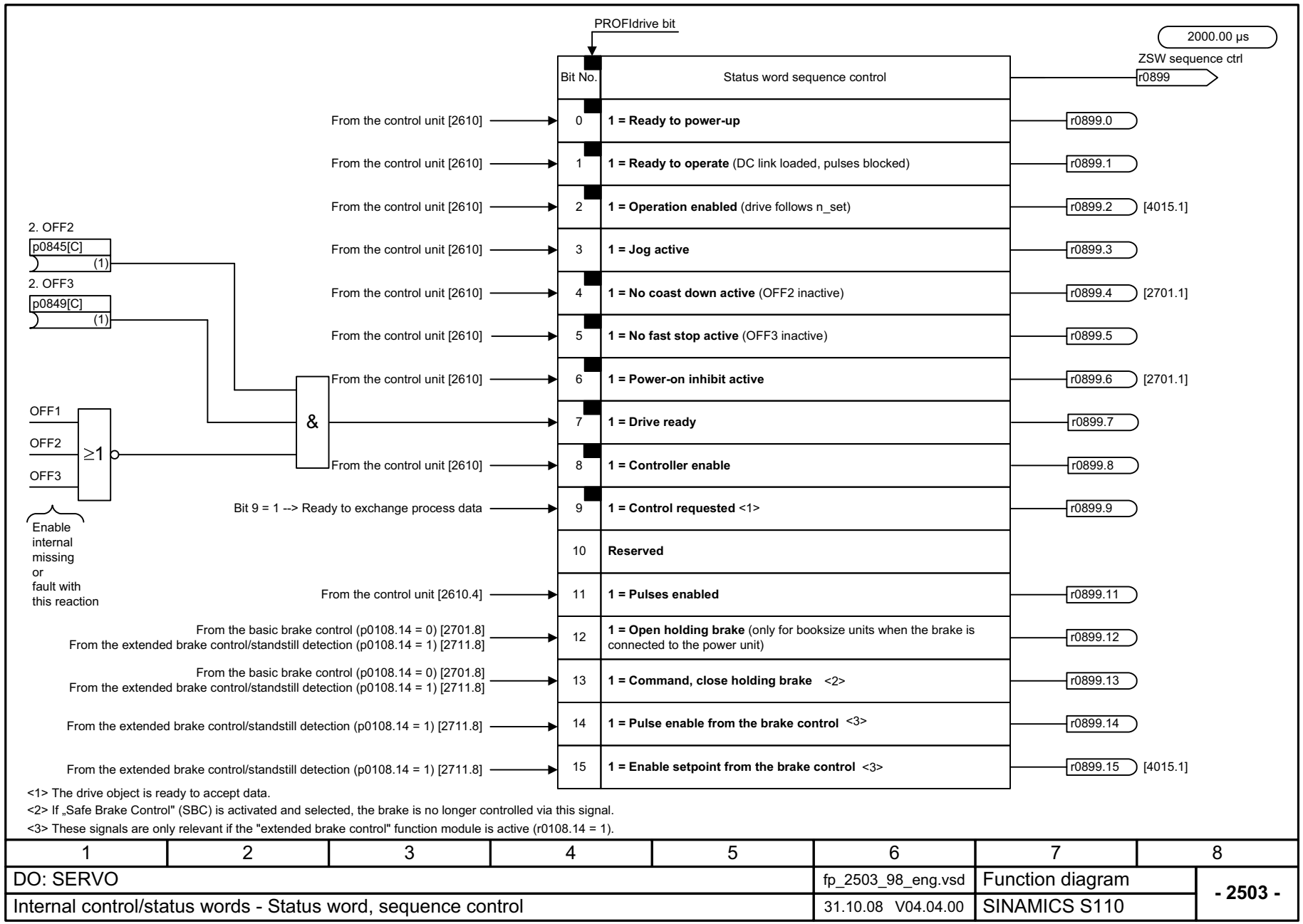
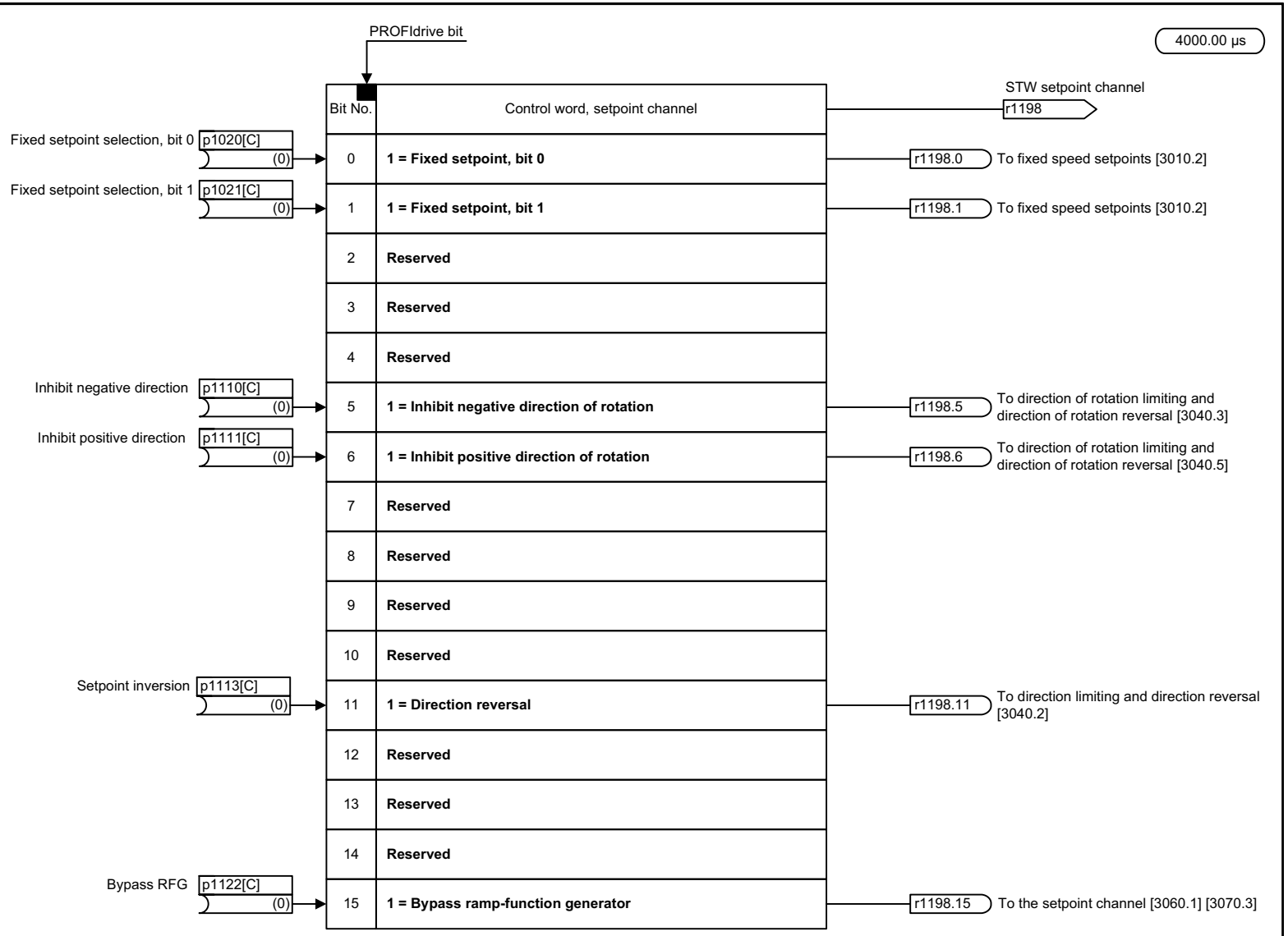


Figura 2-57 2503 – Parola di stato controllo sequenziale

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved



1	2	3	4	5	6	7	8
DO: SERVO					fp_2505_98_eng.vsd	Function diagram	- 2505 -
Internal control/status words - Control word, setpoint channel					28.10.08 V04.04.00	SINAMICS S110	

Figura 2-58 2505 – Parola di comando canale del valore di riferimento

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

1000.00 µs

STW n_ctrl r1406

Bit No.	Control word, speed controller	Servo
0	**Reserved**	-
1	**Reserved**	-
2	**Reserved**	-
3	**Reserved**	-
4	**Reserved**	-
5	**Reserved**	-
6	**Reserved**	-
7	**Reserved**	-
8	**1 = Travel to fixed stop**	✔
9	**Reserved**	-
10	**Reserved**	-
11	**1 = Droop enable**	-
12	**1 = Closed-loop torque control active**	✔
13	**Reserved**	-
14	**Reserved**	-
15	**Set speed adaptation controller I component**	-

TfS activation p1545[C] (0) → 8

r1406.8 To torque signals, Motor locked/stalled [8012.5]

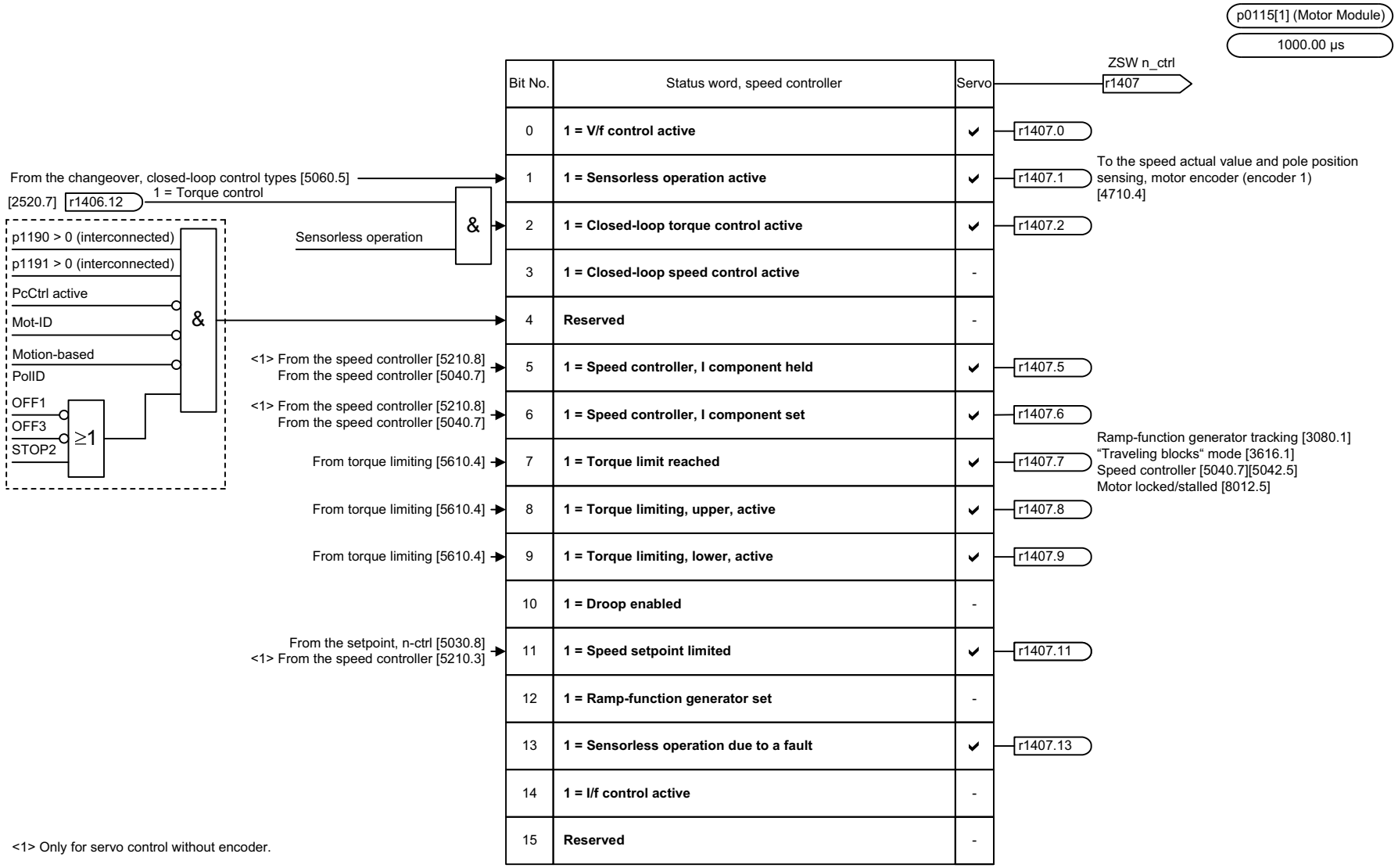
Changeov n/M_ctrl p1501[C] (0) → 12

r1406.12 To the closed-loop speed control [5060.1]

1	2	3	4	5	6	7	8
DO: SERVO					fp_2520_98_eng.vsd	Function diagram	- 2520 -
Internal control/status words - Control word, speed controller					30.10.08 V04.04.00	SINAMICS S110	

Figura 2-59 2520 – Parola di comando regolatore del numero di giri

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved



Bit No.	Status word, speed controller	Servo	
0	**1 = V/f control active**	✔	r1407.0
1	**1 = Sensorless operation active**	✔	r1407.1
2	**1 = Closed-loop torque control active**	✔	r1407.2
3	**1 = Closed-loop speed control active**	-	
4	**Reserved**	-	
5	**1 = Speed controller, I component held**	✔	r1407.5
6	**1 = Speed controller, I component set**	✔	r1407.6
7	**1 = Torque limit reached**	✔	r1407.7
8	**1 = Torque limiting, upper, active**	✔	r1407.8
9	**1 = Torque limiting, lower, active**	✔	r1407.9
10	**1 = Droop enabled**	-	
11	**1 = Speed setpoint limited**	✔	r1407.11
12	**1 = Ramp-function generator set**	-	
13	**1 = Sensorless operation due to a fault**	✔	r1407.13
14	**1 = I/f control active**	-	
15	**Reserved**	-	

Figura 2-60 2522 – Parola di stato regolatore del numero di giri

1	2	3	4	5	6	7	8
DO: SERVO					fp_2522_98_eng.vsd	Function diagram	- 2522 -
Internal control/status words - Status word, speed controller					26.07.10 V04.04.00	SINAMICS S110	

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

Status word closed-loop control

250 µs

Refer to [1020.7]

ZSW closed-loop control r0056

	Bit No.	Meaning		
	0	**Reserved**		
	1	**1 = De-magnetization completed**	r0056.1	
	2	**Reserved**		
	3	**Reserved**		
[6722.6][6725.6]	4	**1 = Magnetization completed**	r0056.4	[2701.1][2707.1]
	5	**Reserved**		
	6	**Reserved**		
	7	**Reserved**		
[6722.3][6725.4]	8	**1 = Field weakening active**	r0056.8	
	9	**Reserved**		
	10	**Reserved**		
	11	**Reserved**		
	12	**Reserved**		
	13	**Reserved**		
[5650.8]	14	**1 = Vdc_max controller active**	r0056.14	
[5650.8]	15	**1 = Vdc_min controller active**	r0056.15	

1	2	3	4	5	6	7	8
DO: SERVO					fp_2526_98_eng.vsd	Function diagram	- 2526 -
Internal control/status words - Status word, closed-loop control					30.10.08 V04.04.00	SINAMICS S110	

Figura 2-61 2526 – Parola di stato regolazione

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

Figura 2-62 2530 – Parola di stato regolazione di corrente

Status word closed-loop current control

250 µs

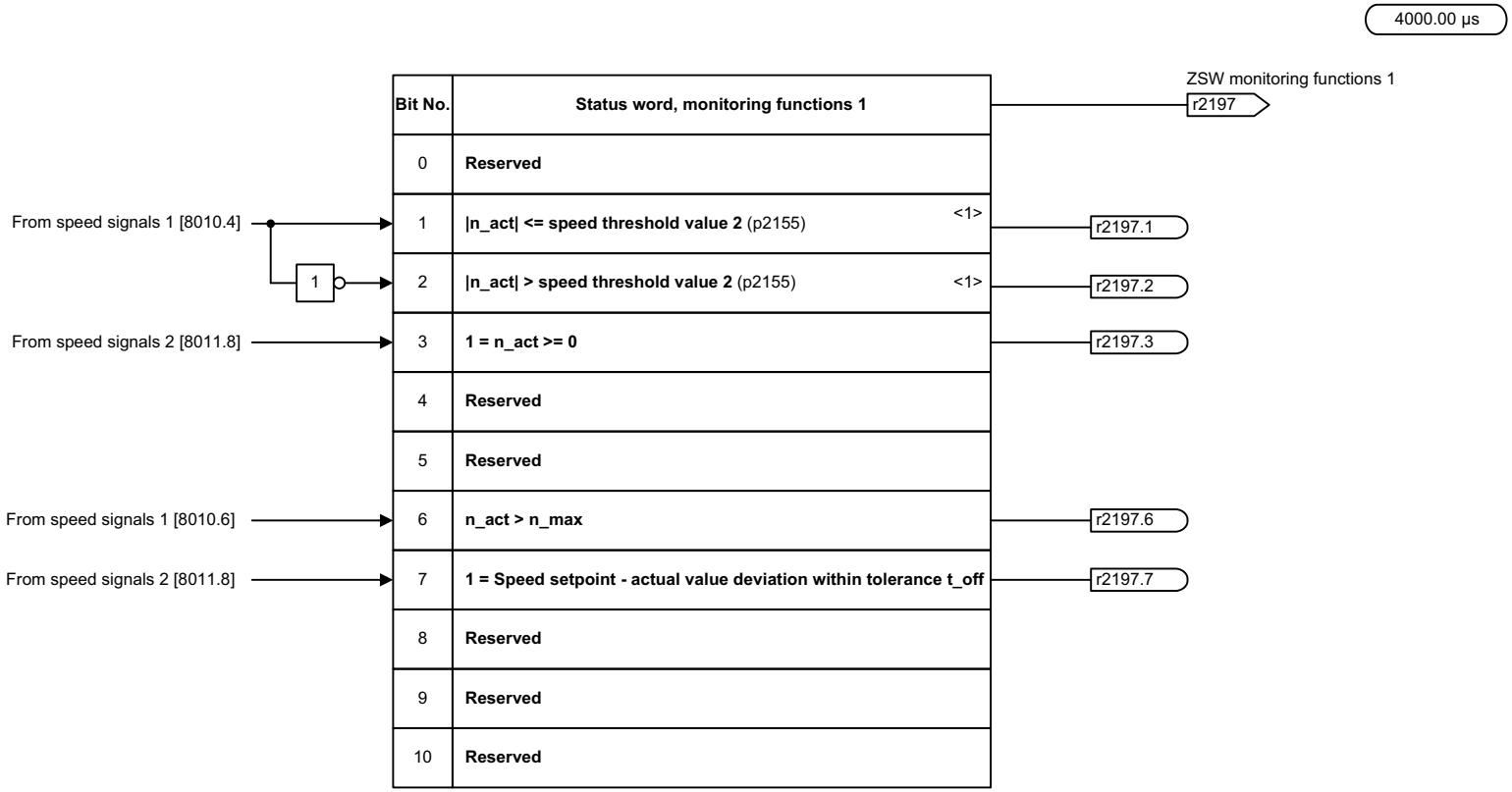
Refer to [1020.7]

ZSW closed-loop current control: r1408

Bit No.	Meaning	
0	**1 = Closed-loop current control active**	
1	**Reserved**	
2	**Reserved**	
3	**Reserved**	
4	**1 = Limiting Ud active**	r1408.4
5	**1 = Limiting Uq active**	r1408.5 [5040.7][5042.5]
6	**1 = Pos. limit. Iq active**	r1408.6 [5714.5]
7	**1 = Neg. limit. Iq active**	r1408.7 [5714.4]
8	**1 = Iq setpoint limit. active**	r1408.8 [5714.4]
9	**1 = Id setpoint limit. active**	r1408.9 [5722.7]
10	**Reserved**	
11	**Reserved**	
12	**Reserved**	
13	**Reserved**	
14	**Reserved**	
15	**Reserved**	

1	2	3	4	5	6	7	8
DO: SERVO					fp_2530_98_eng.vsd	Function diagram	- 2530 -
Internal control/status words - Status word, current control					30.10.08 V04.04.00	SINAMICS S110	

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved



<1> n_{act} = smoothed speed actual value r2169 [8010.2].

1	2	3	4	5	6	7	8
DO: SERVO					fp_2534_98_eng.vsd	Function diagram	- 2534 -
Internal control/status words - Status word, monitoring functions 1					10.07.09 V04.04.00	SINAMICS S110	

Figura 2-63 2534 – Parola di stato sorveglianze 1

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

250.00 µs

ZSW monitoring functions 2 — r2198

	Bit No.	Status word monitoring 2	
	0	**Reserved**	
	1	**Reserved**	
	2	**Reserved**	
	3	**Reserved**	
<1> From speed signals [8011.8]	4	**1 = |n_set| < p2161**	r2198.4
<1> From speed signals [8011.8]	5	**1 = n_set ≥ 0**	r2198.5
From torque messages, motor locked/stalled [8012.8]	6	**1 = Motor blocked**	r2198.6
From torque messages, motor locked/stalled [8012.8]	7	**1 = Motor stalled**	r2198.7
	8	**Reserved**	
	9	**Reserved**	
From torque messages, motor locked/stalled [8012.3]	10	**1 = Torque setpoint < torque threshold value 1 (p2174)**	r2198.10
From load monitoring [8013.8]	11	**1 = Load monitoring signals an alarm**	r2198.11
From load monitoring [8013.8]	12	**1 = Load monitoring signals a fault**	r2198.12
	13	**Reserved**	
	14	**Reserved**	
	15	**Reserved**	

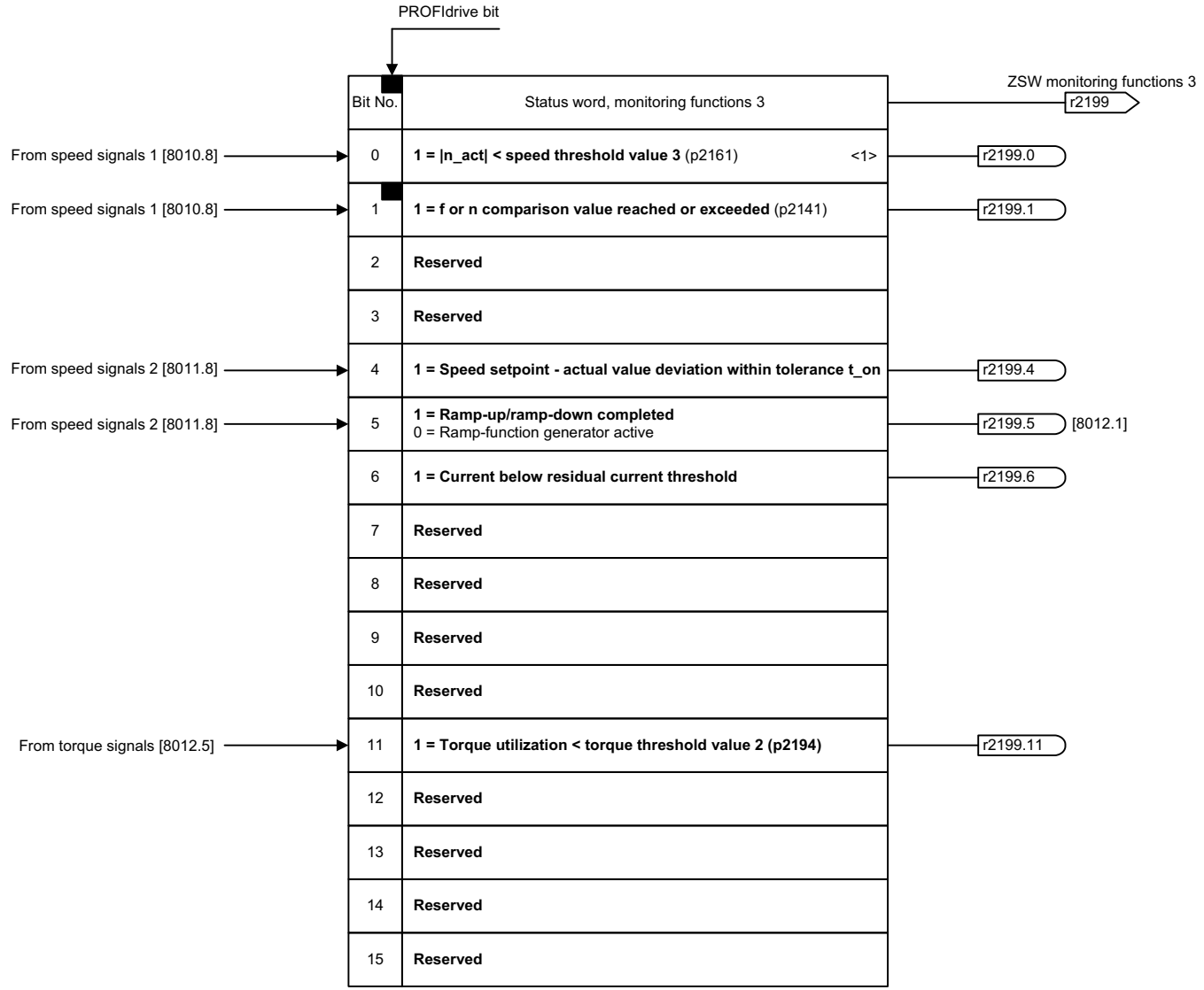
<1> Only relevant if the function module "extended signals/ monitoring functions" (r0108.17 = 1) is active.

1	2	3	4	5	6	7	8
DO: SERVO					fp_2536_98_eng.vsd	Function diagram	- 2536 -
Internal control/status words - Status word, monitoring functions 2					03.03.09 V04.04.00	SINAMICS S110	

Figura 2-64 2536 – Parola di stato sorveglianze 2

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

Figura 2-65 2537 – Parola di stato sorveglianze 3



<1>n_act = smoothed speed actual value r2169 [8010.2].

1	2	3	4	5	6	7	8
DO: SERVO					fp_2537_98_eng.vsd	Function diagram	- 2537 -
Internal control/status words - Status word, monitoring functions 3					10.07.09 V04.04.00	SINAMICS S110	

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

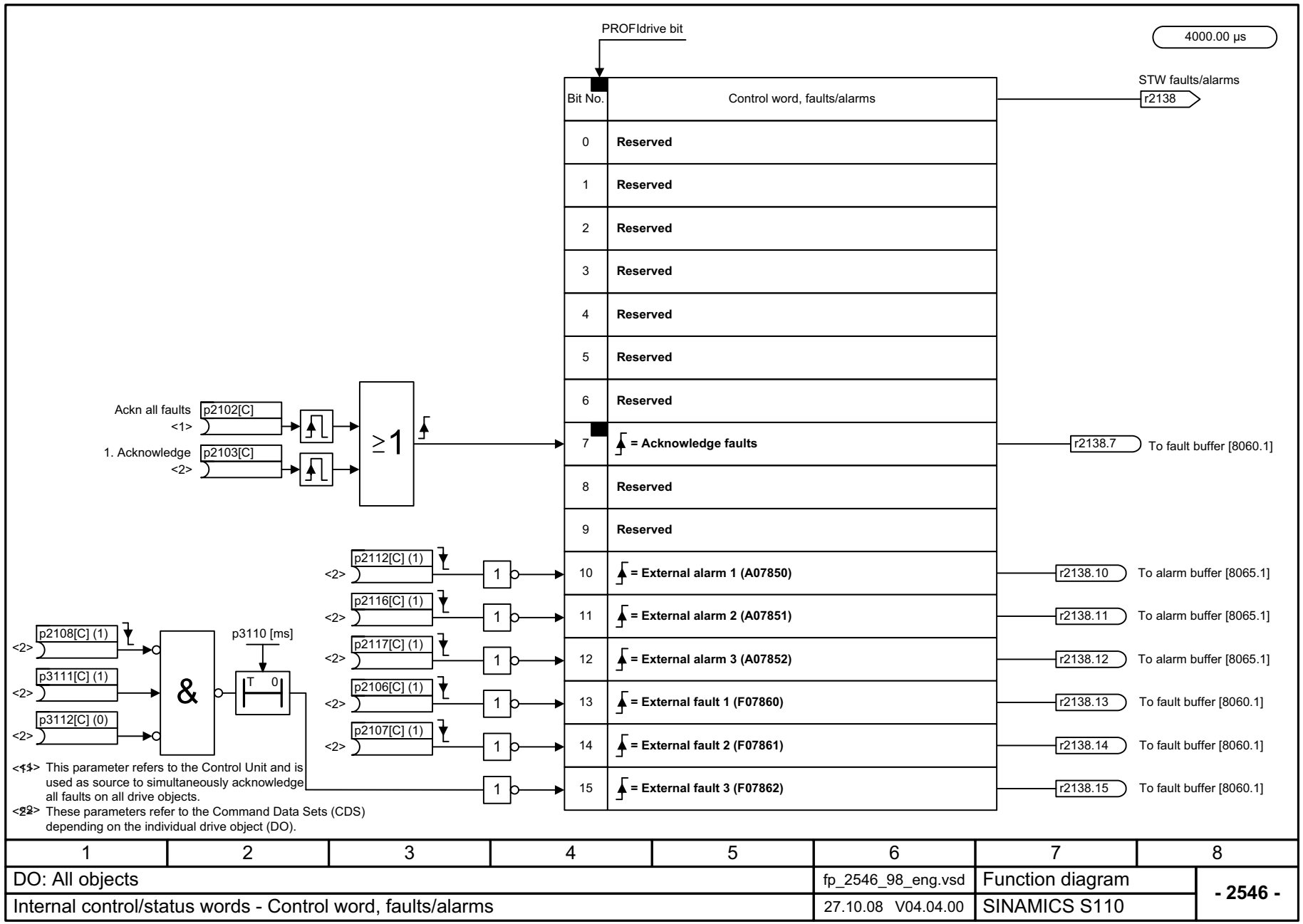


Figura 2-66 2546 – Parola di comando anomalie/avvisi

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

ZSW faults/alarms 1 — r2139 — Source sampling time — Refer to [1020.7]

	Bit No.	Status word, faults/alarms 1	
	0	**1 = Acknowledgement running**	r2139.0
	1	**Reserved**	
	2	**Reserved**	
From the fault buffer [8060.6]	3	**1 = Fault present**	r2139.3
	4	**Reserved**	
	5	**1 = Safety signal present**	r2139.5
	6	**1 = Internal signal 1 present**	r2139.6
From the alarm buffer [8065.4]	7	**1 = Alarm present**	r2139.7
	8	**1 = Internal signal 2 present**	r2139.8
	9	**Reserved**	
	10	**Reserved**	
	11	**1 = Alarm class bit 0**	r2139.11
	12	**1 = Alarm class bit 1**	r2139.12
	13	**Reserved**	
	14	**Reserved**	
	15	**Reserved**	

ZSW faults/alarms 2 — r2135

	Bit No.	Status word, faults/alarms 2	
	0	**1 = Fault, encoder 1**	r2135.0
	1	**1 = Fault, encoder 2**	r2135.1
	2	**1 = Fault, encoder 3**	r2135.2
	3 ... 9	**Reserved**	
From the thermal monitoring, transformer [8016.8]	10	**1 = Fault transformer overtemperature**	r2135.10
From the thermal monitoring, transformer [8016.8]	11	**1 = Alarm transformer overtemperature**	r2135.11
From the thermal monitoring, motor [8016.8]	12	**1 = Fault motor overtemperature**	r2135.12
From the thermal monitoring, power module [8014.8]	13	**1 = Fault, thermal overload, power module**	r2135.13
From the thermal monitoring, motor [8016.8]	14	**1 = Alarm motor overtemperature**	r2135.14
From the thermal monitoring, power module [8014.8]	15	**1 = Alarm, thermal overload, power module**	r2135.15

1	2	3	4	5	6	7	8
DO: All objects					fp_2548_98_eng.vsd	Function diagram	- 2548 -
Internal control/status words - Status word, faults/alarms 1 and 2					28.10.08 V04.04.00	SINAMICS S110	

Figura 2-67 2548 – Parola di stato anomalie/avvisi 1 e 2

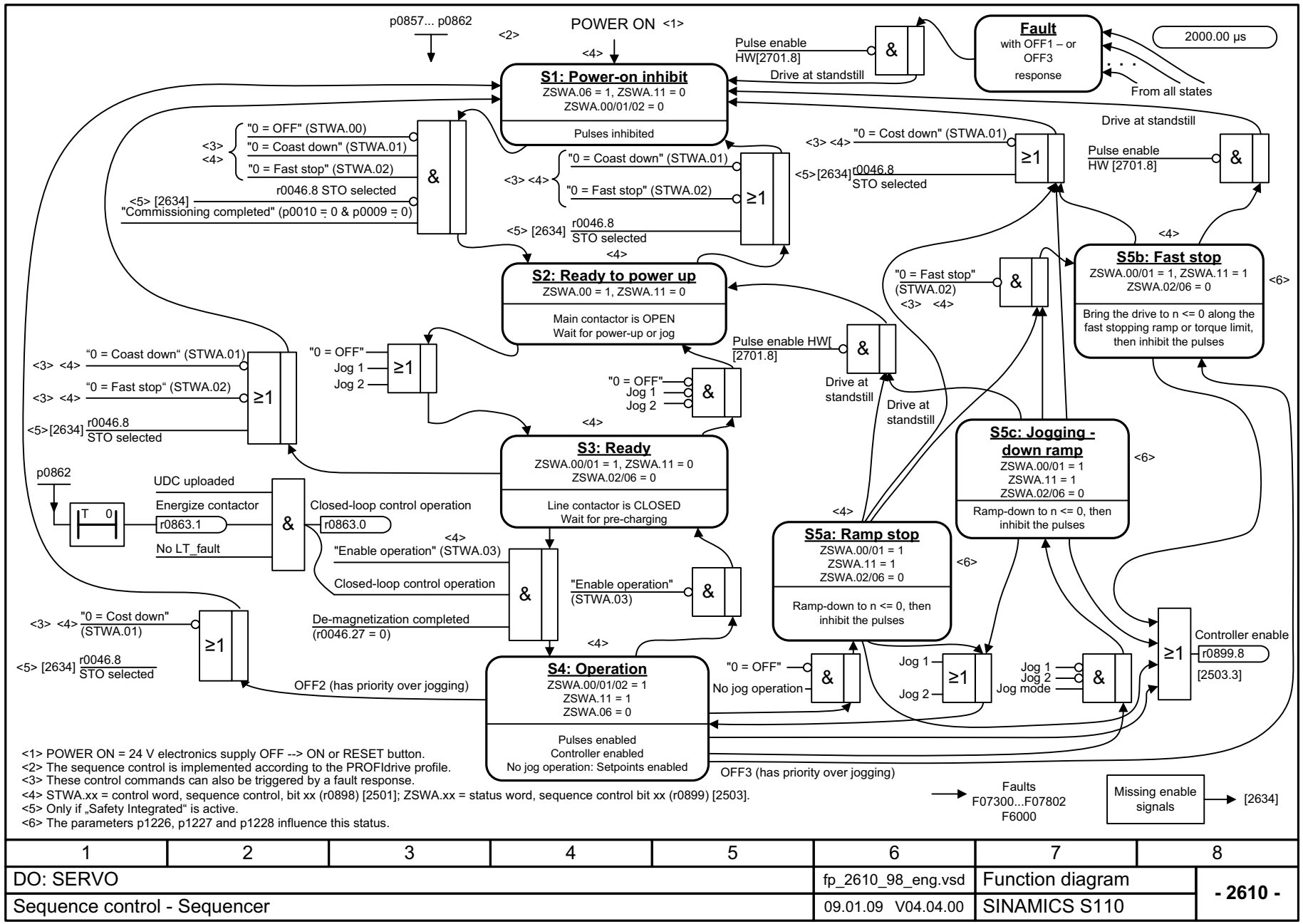
© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

2.7 Controllo sequenziale

Schemi logici

2610 – Unità di controllo	2-839
2634 – Abilitazioni mancanti, attivazione contattore di rete	2-840

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

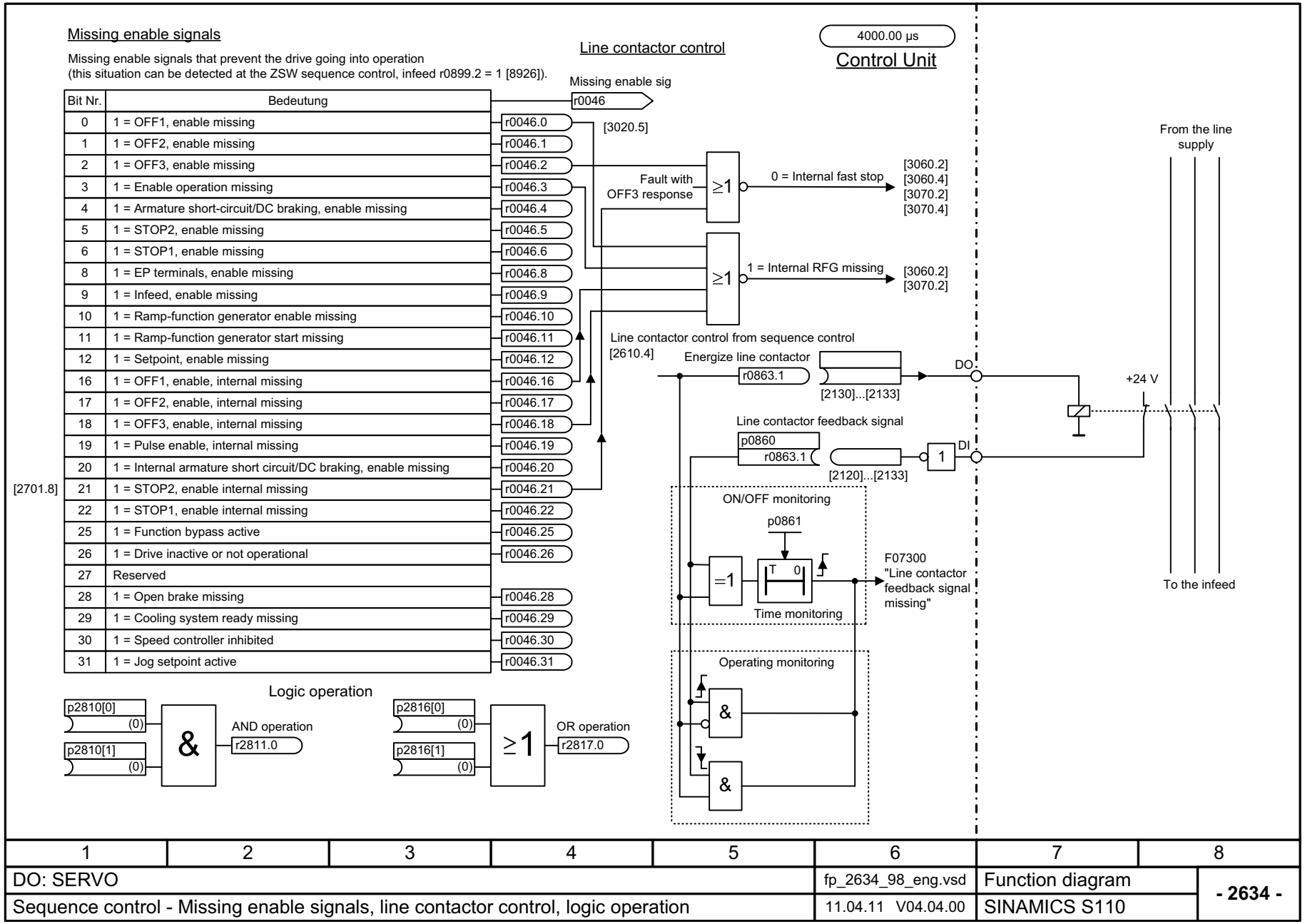


1	2	3	4	5	6	7	8
DO: SERVO					fp_2610_98_eng.vsd	Function diagram	- 2610 -
Sequence control - Sequencer					09.01.09 V04.04.00	SINAMICS S110	

Figura 2-68 2610 – Unità di controllo

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

Figura 2-69 2634 – Abilitazioni mancanti, attivazione contattore di rete



1	2	3	4	5	6	7	8
DO: SERVO					fp_2634_98_eng.vsd	Function diagram	- 2634 -
Sequence control - Missing enable signals, line contactor control, logic operation					11.04.11 V04.04.00	SINAMICS S110	

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

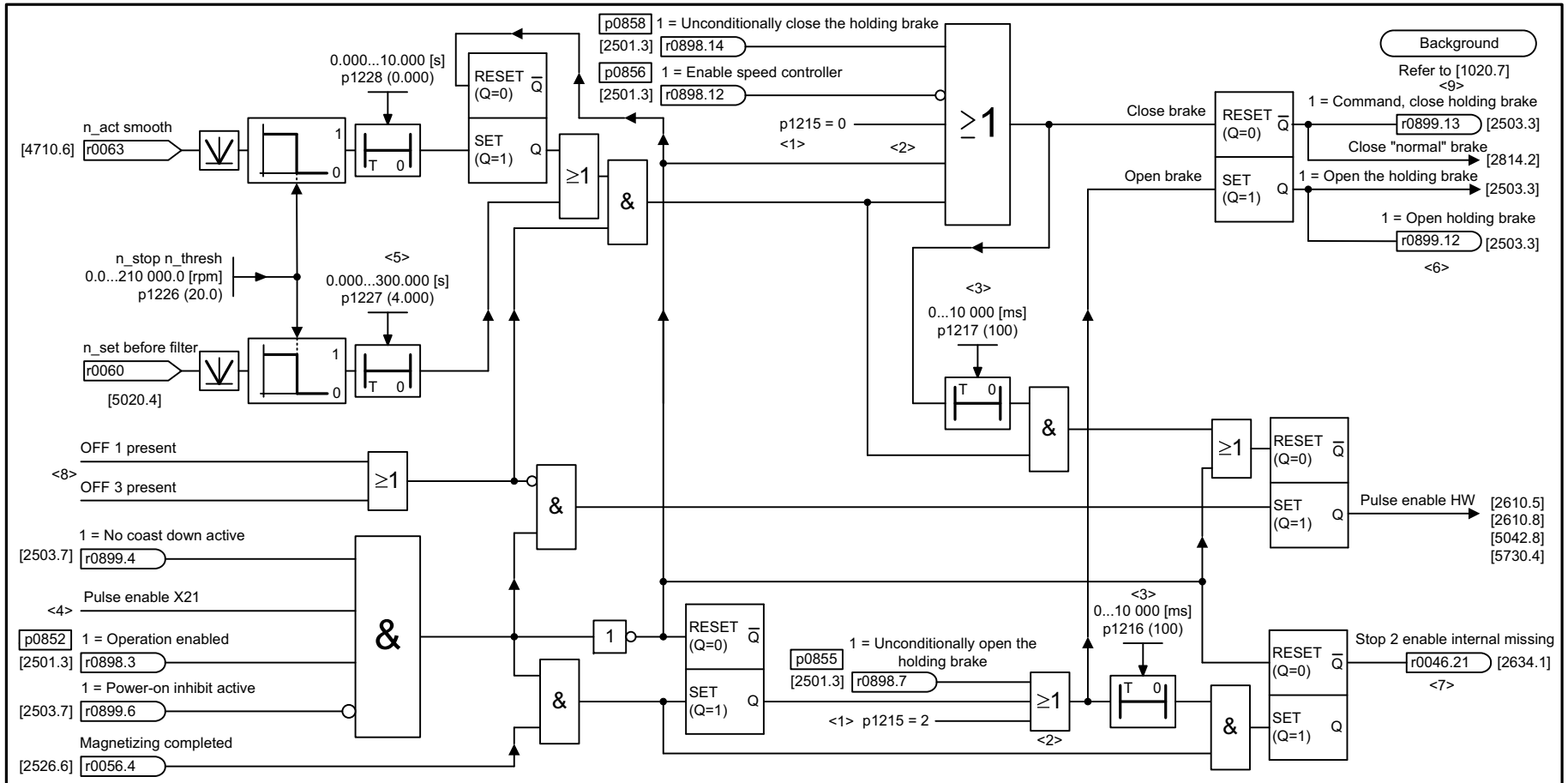
2.8 Comando freni

Schemi logici

2701 – Comando freni semplice (r0108.14 = 0)	2-842
2704 – Comando freni esteso, riconoscimento di fermo (r0108.14 = 1)	2-843
2707 – Comando freni esteso, apertura/chiusura del freno (r0108.14 = 1)	2-844
2711 – Comando freni esteso, uscite di segnale (r0108.14 = 1)	2-845

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

Figura 2-70 2701 – Comando freni semplice (r0108.14 = 0)



<1> Motor holding brake configuration (p1215)
0 = No motor holding brake being used.
1 = Motor holding brake acc. to sequence control.
2 = Motor holding brake always released.
3 = Motor holding brake like sequence control, connection via BICO.

<2> Priority assignment (high -> low): p1215, p0858, p0855, p0856, sequence control.

<3> If p1215 = 0, 2 -> t = 0 ms.

<4> Only if Safety Integrated is active.

<5> For p1227 = 300 s, the monitoring function is deactivated.

<6> If an external motor holding brake is used, p1215 should be set to 3 and r0899.12 should be interconnected as control signal.

<7> r0046.21 = 0, as long as r0046.0 = 1 (OFF1 enable missing or power-on inhibit).
r0046.21 = 1, if p0858 = 1 or p0856 = 0.
The signal generation is shown simplified.

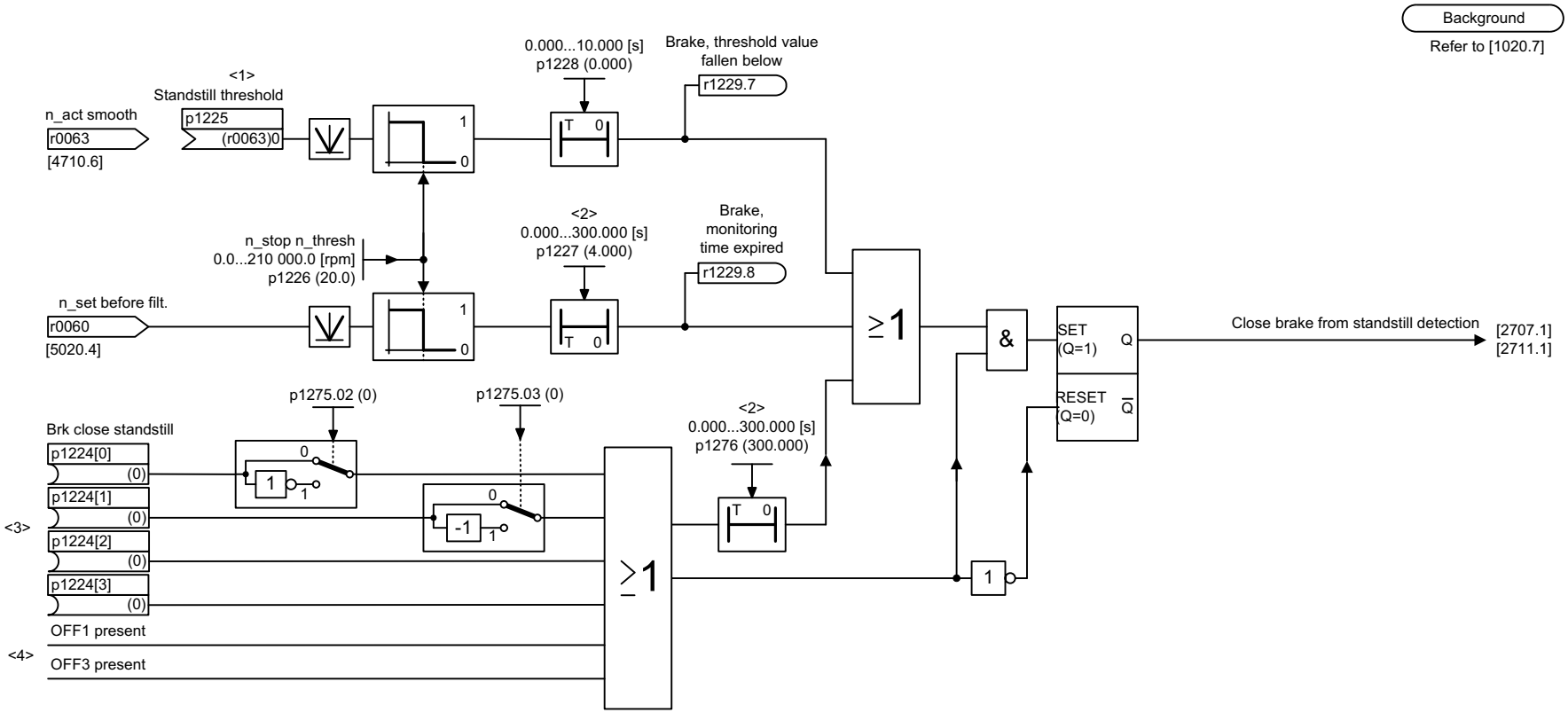
<8> The internal signal includes signals that lead to OFF1 or OFF3 (e. g. BICO or fault response).

<9> If the brake is permanently applied or released (p0855, p0858 or p1215), the drive does not wait while the brake is released or applied.

Note: Braking signal diagnostic evaluation (p1278) only applies for SBC (Safe Brake Control) (controls the Safe Brake Relay).

1	2	3	4	5	6	7	8
DO: SERVO					fp_2701_98_eng.vsd	Function diagram	- 2701 -
Braking control - Basic braking control (r0108.14 = 0)					30.09.11 V04.04.00	SINAMICS S110	

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved



<1> Shutdown threshold of the standstill detection. In this case (e.g. when using a brake), another criterion than the speed actual value can be selected to clear the pulses. Otherwise, we recommend to keep the factory setting.

<2> For p1276 = 300.000 s, the timer is deactivated, i.e. the timer output is always 0. Note: When operating a motor with a brake which must not be applied while the motor is rotating, the monitoring time of both timers must be set to 300 s.

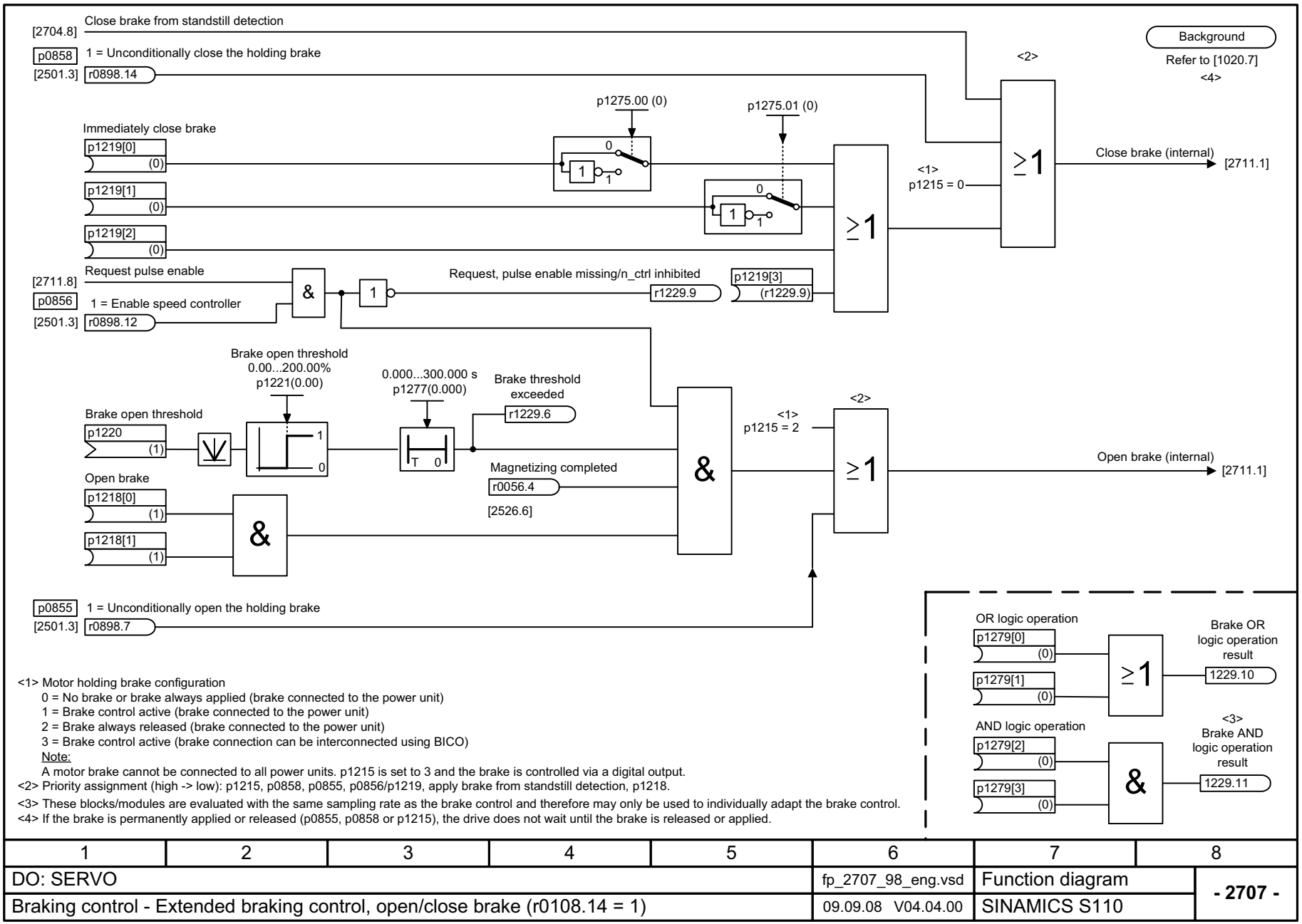
<3> For operation without brake, p1224[0...3] must be 0 (factory setting) in order to avoid undesirable interaction with the sequence control.

<4> The internal signal comprises signals that lead to OFF1 or OFF3, e.g. BICO or fault response.

1	2	3	4	5	6	7	8
DO: SERVO					fp_2704_98_eng.vsd	Function diagram	- 2704 -
Braking control - Extended braking control, zero-speed detection (r0108.14 = 1)					30.09.11 V04.04.00	SINAMICS S110	

Figura 2-71 2704 – Comando freni esteso, riconoscimento di fermo (r0108.14 = 1)

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

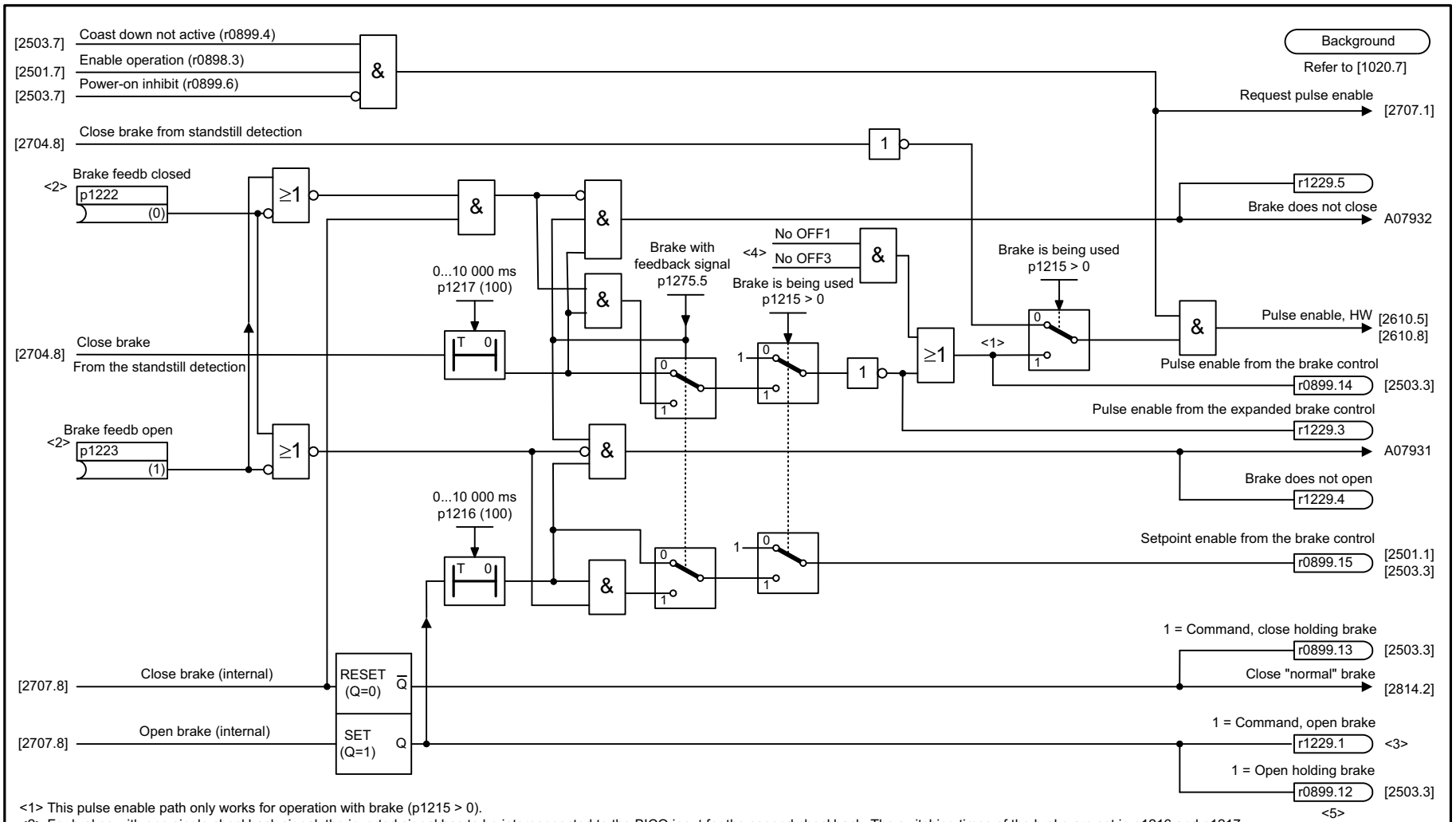


<1> Motor holding brake configuration
0 = No brake or brake always applied (brake connected to the power unit)
1 = Brake control active (brake connected to the power unit)
2 = Brake always released (brake connected to the power unit)
3 = Brake control active (brake connection can be interconnected using BICO)
Note:
A motor brake cannot be connected to all power units. p1215 is set to 3 and the brake is controlled via a digital output.
<2> Priority assignment (high -> low): p1215, p0858, p0855, p0856/p1219, apply brake from standstill detection, p1218.
<3> These blocks/modules are evaluated with the same sampling rate as the brake control and therefore may only be used to individually adapt the brake control.
<4> If the brake is permanently applied or released (p0855, p0858 or p1215), the drive does not wait until the brake is released or applied.

1	2	3	4	5	6	7	8
DO: SERVO					fp_2707_98_eng.vsd	Function diagram	- 2707 -
Braking control - Extended braking control, open/close brake (r0108.14 = 1)					09.09.08 V04.04.00	SINAMICS S110	

Figura 2-72 2707 – Comando freni esteso, apertura/chiusura del freno (r0108.14 = 1)

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved



<1> This pulse enable path only works for operation with brake (p1215 > 0).
<2> For brakes with one single checkback signal, the inverted signal has to be interconnected to the BICO input for the second checkback. The switching times of the brake are set in p1216 and p1217.
<3> If an external motor holding brake is used, p1215 should be set to 3 and r1229.1 should be used as control signal.
<4> The internal signal comprises signals that lead to OFF1 or OFF3, e.g. BICO or fault response.
<5> If the function module "extended brake control" is active (r0108.14 = 1), r1229.1 should be interconnected as control signal.

Note: Braking signal diagnostic evaluation (p1278) is only relevant for SBC (Safe Brake Control) (controls the Safe Brake Relay).

1	2	3	4	5	6	7	8
DO: SERVO					fp_2711_98_eng.vsd	Function diagram	- 2711 -
Braking control - Extended braking control, signal outputs (r0108.14 = 1)					30.10.08 V04.04.00	SINAMICS S110	

Figura 2-73 2711 – Comando freni esteso, uscite di segnale (r0108.14 = 1)

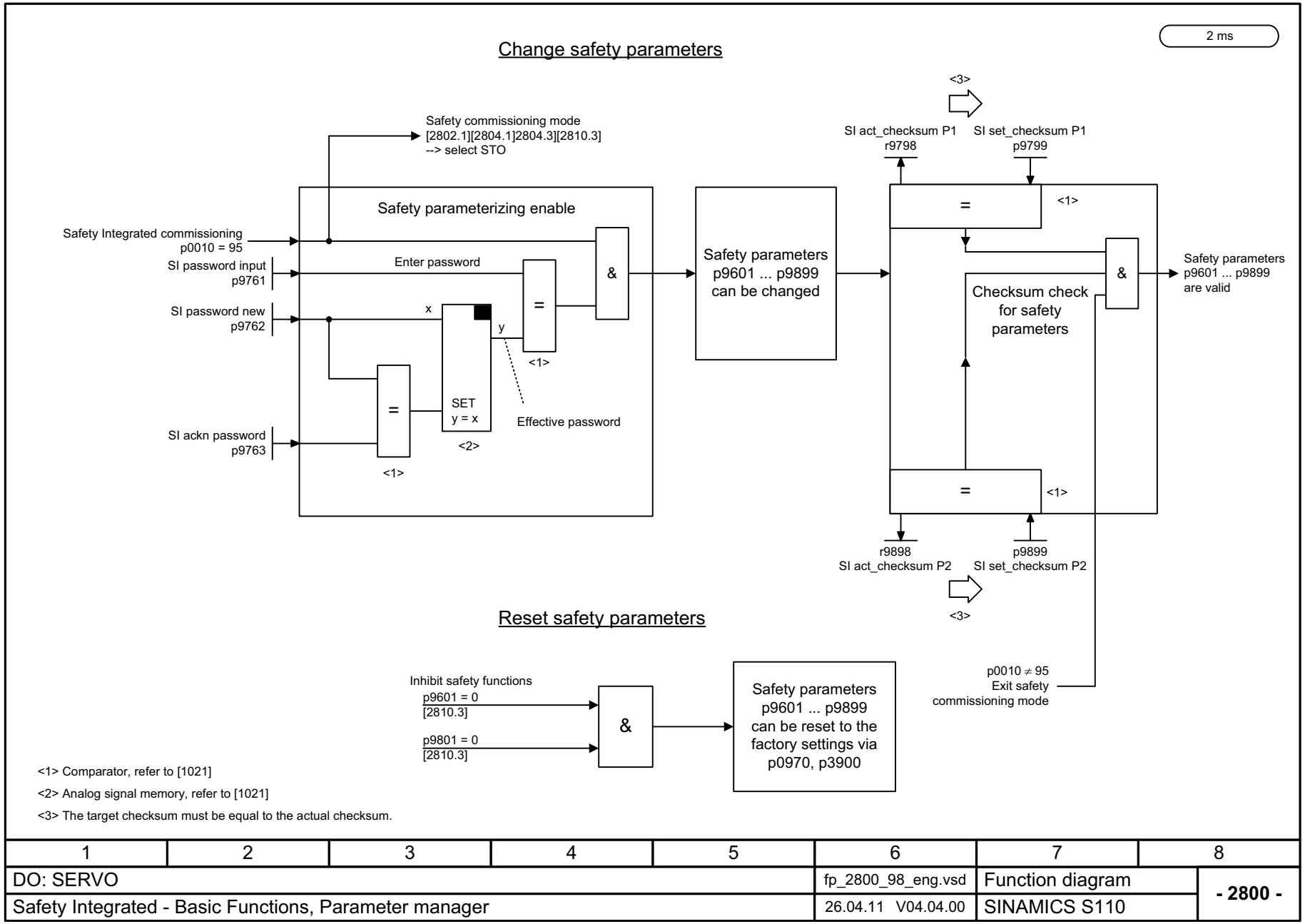
© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

2.9 Safety Integrated

Schemi logici

2800 – Basic Functions, gestore dei parametri	2-847
2802 – Basic Functions, sorveglianze e anomalie/avvisi	2-848
2804 – Basic Functions, parole di stato	2-849
2810 – Basic Functions, STO (Safe Torque Off)/SS1 (Safe Stop 1)	2-850
2811 – Basic Functions, STO (Safe Torque Off), cancellazione impulsi sicura	2-851
2814 – Basic Functions, SBC (Safe Brake Control)	2-852
2820 – Extended Functions, SLS (Safely-Limited Speed)	2-853
2825 – Extended Functions, SS1, SS2, SOS, STOP B, C, D, F interno	2-854
2840 – Extended Functions, parola di comando e parola di stato	2-855
2846 – Extended Functions, gestore dei parametri	2-856
2850 – Extended Functions (F-DI 0 ... F-DI 2)	2-857
2853 – Extended Functions (F-DO 0)	2-858
2855 – Extended Functions, interfaccia di comando	2-859
2856 – Extended Functions, selezione Safe State	2-860
2857 – Extended Functions, assegnazione (F-DO 0)	2-861
2858 – Extended Functions, comando tramite PROFIsafe (p9601.2 = p9601.3 = 1)	2-862
2860 – Extended Functions, SSM (Safe Speed Monitor)	2-863
2861 – Extended Functions, SDI (Safe Direction)	2-864

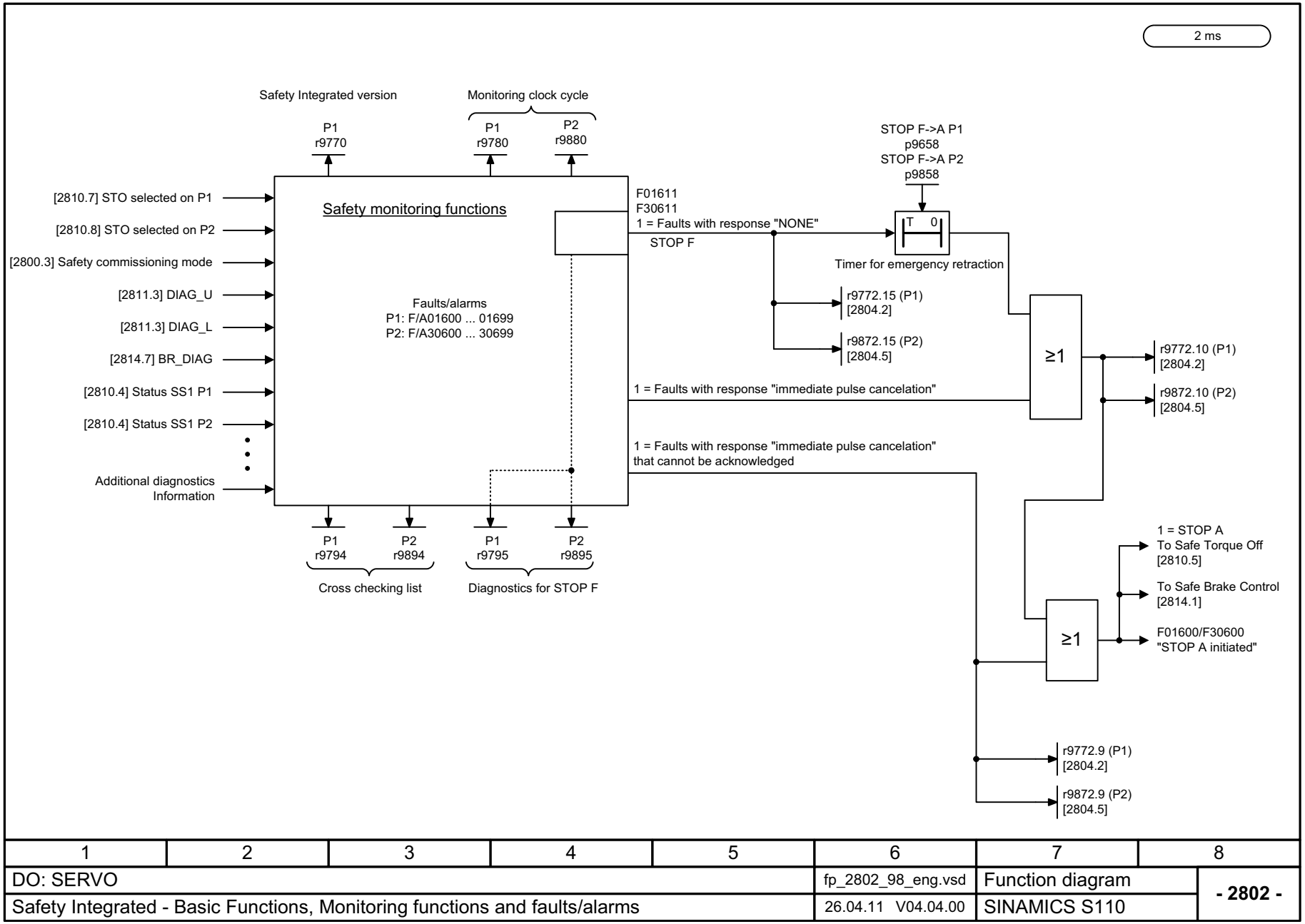
© Siemens AG 2012 All Rights Reserved



1	2	3	4	5	6	7	8
DO: SERVO					fp_2800_98_eng.vsd	Function diagram	- 2800 -
Safety Integrated - Basic Functions, Parameter manager					26.04.11 V04.04.00	SINAMICS S110	

Figura 2-74 2800 – Basic Functions, gestore dei parametri

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved



1	2	3	4	5	6	7	8
DO: SERVO					fp_2802_98_eng.vsd	Function diagram	- 2802 -
Safety Integrated - Basic Functions, Monitoring functions and faults/alarms					26.04.11 V04.04.00	SINAMICS S110	

Figura 2-75 2802 – Basic Functions, sorveglianze e anomalie/avvisi

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

Figura 2-76 2804 – Basic Functions, parole di stato

Status word Safety Integrated Processor 1 → r9772

	Bit No.	Status (Processor 1)
[2810.7]	0	1 = STO selected on Control Unit
[2811.6]	1	1 = STO active on Control Unit
[2810.5]	2	1 = SS1 delay time active on the Control Unit
	▪ ▪ ▪	Reserved
[2814.3]	4	1 = SBC requested
[2814.4]	5	1 = SS1 selected on the Control Unit (Basic Functions)
[2814.5]	6	1 = SS1 active on the Control Unit (Basic Functions)
	▪ ▪ ▪	Reserved
[2802.7]	9	1 = STOP A cannot be acknowledged, active
[2802.8]	10	1 = STOP A active
	▪ ▪ ▪	Reserviert
[2802.5]	15	1 = STOP F active
[2810.6]	16	1 = STO cause: Safety comm. mode
[2810.3]	17	1 = STO cause selection via terminal (Basic Functions)
[2825.8]	18	1 = STO cause: selection via SMM
[2810.3]	19	1 = STO cause actual value missing
[2810.6]	20	1 = STO cause selection PROFIsafe (Basic Functions)
	21	Reserved
[2810.3]	22	1 = SS1 cause selection terminal (Basic Functions)
[2810.4]	23	1 = SS1 cause selection PROFIsafe (Basic Functions)
	▪ ▪ ▪	Reserved

Status word Safety Integrated Processor 2 → r9872

	Bit No.	Status (Processor 2)
[2810.7]	0	1 = STO on Motor Module selected
[2811.3]	1	1 = STO on Motor Module active
[2810.5]	2	1 = SS1 delay time on Motor Module active
	3	1 = Safe Brake Adapter feedback signal
[2814.3]	4	1 = SBC requested
[2814.4]	5	1 = SS1 selected on the Motor Module (Basic Functions)
[2814.5]	6	1 = SS1 active on the Motor Module (Basic Functions)
	▪ ▪ ▪	Reserved
[2802.7]	9	1 = STOP A cannot be acknowledged, active
[2802.8]	10	1 = STOP A active
	▪ ▪ ▪	Reserved
[2802.5]	15	1 = STOP F active
[2810.6]	16	1 = STO cause: Safety comm. mode
[2810.3]	17	1 = STO cause selection via terminal (Basic Functions)
[2825.8]	18	1 = STO cause: selection via SMM
	19	Reserved
[2810.6]	20	1 = STO cause selection PROFIsafe (Basic Functions)
	21	Reserved
[2810.3]	22	1 = SS1 cause selection terminal (Basic Functions)
[2810.4]	23	1 = SS1 cause selection PROFIsafe (Basic Functions)
[2802.3]	24	1 = Slave Motor Module ready for communication
	▪ ▪ ▪	Reserved

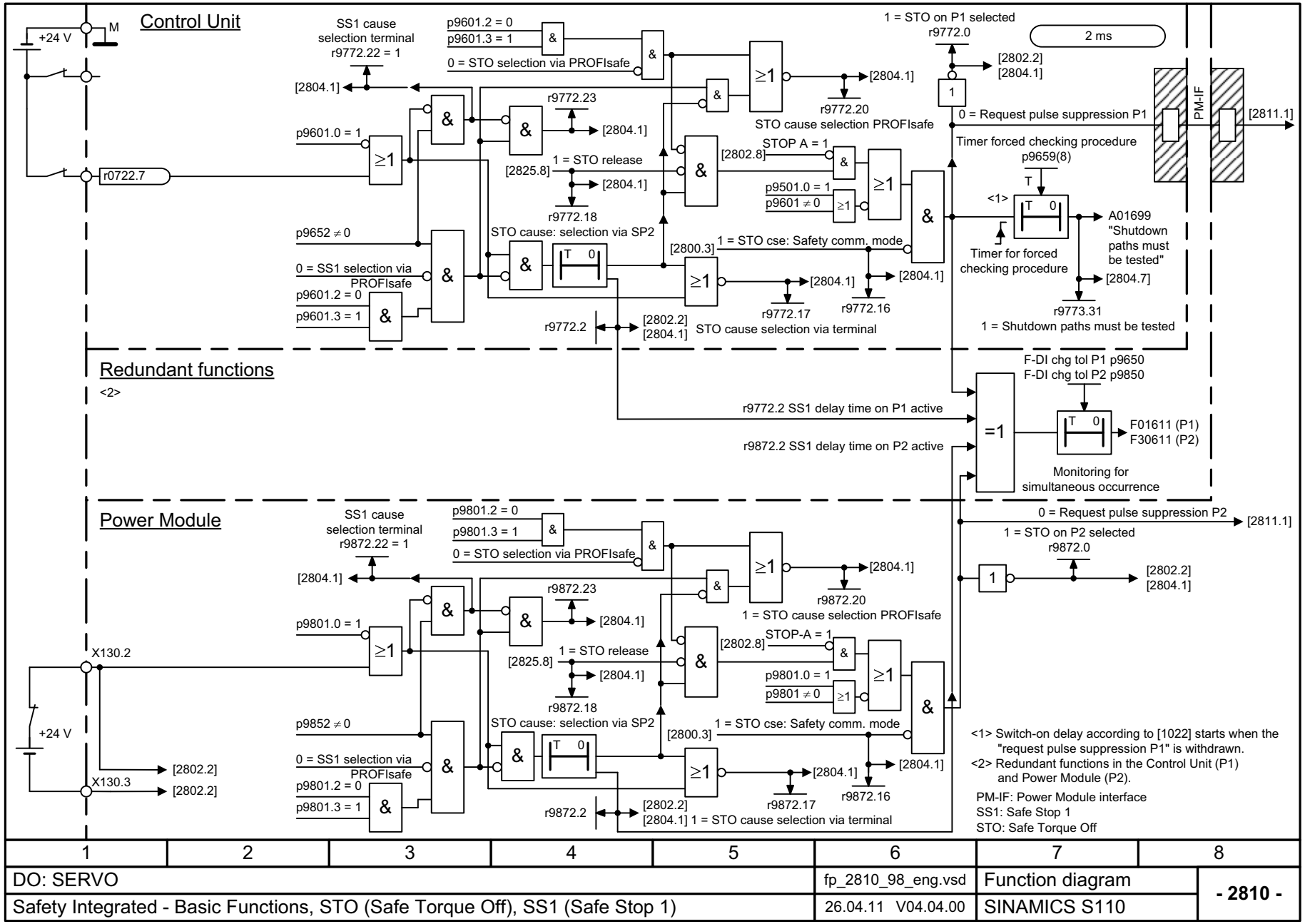
Status word Safety Integrated Processor 1 and Processor 2 (2 ms) → r9773

	Bit No.	Status (Processor 1 + Processor 2)
&	0	1 = STO selected in drive
&	1	1 = STO active in drive
&	2	1 = SS1 delay time active in the drive
	▪ ▪ ▪	Reserved
&	4	1 = SBC requested
&	5	1 = SS1 selected in the drive (Basic Functions)
&	6	1 = SS1 active in the drive (Basic Functions)
	▪ ▪ ▪	Reserved
[2810.5]	31	1 = Shutdown paths must be tested

1	2	3	4	5	6	7	8
DO: SERVO					fp_2804_98_eng.vsd	Function diagram	- 2804 -
Safety Integrated - Basic functions, status words					26.04.11 V04.04.00	SINAMICS S110	

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

Figura 2-77 2810 – Basic Functions, STO (Safe Torque Off)/SS1 (Safe Stop 1)



1	2	3	4	5	6	7	8
DO: SERVO					fp_2810_98_eng.vsd	Function diagram	- 2810 -
Safety Integrated - Basic Functions, STO (Safe Torque Off), SS1 (Safe Stop 1)					26.04.11 V04.04.00	SINAMICS S110	

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

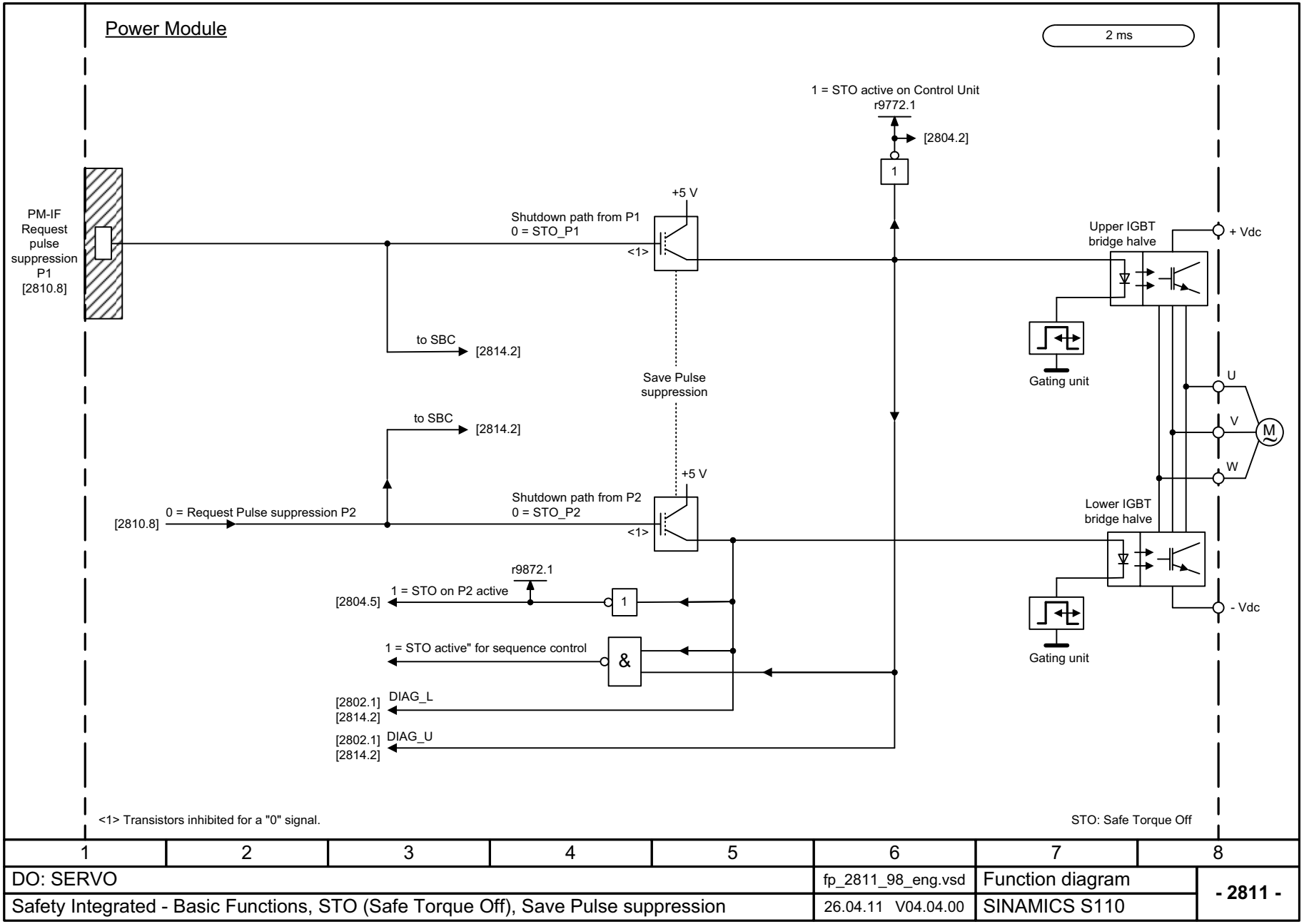


Figura 2-78 2811 – Basic Functions, STO (Safe Torque Off), cancellazione impulsi sicura

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

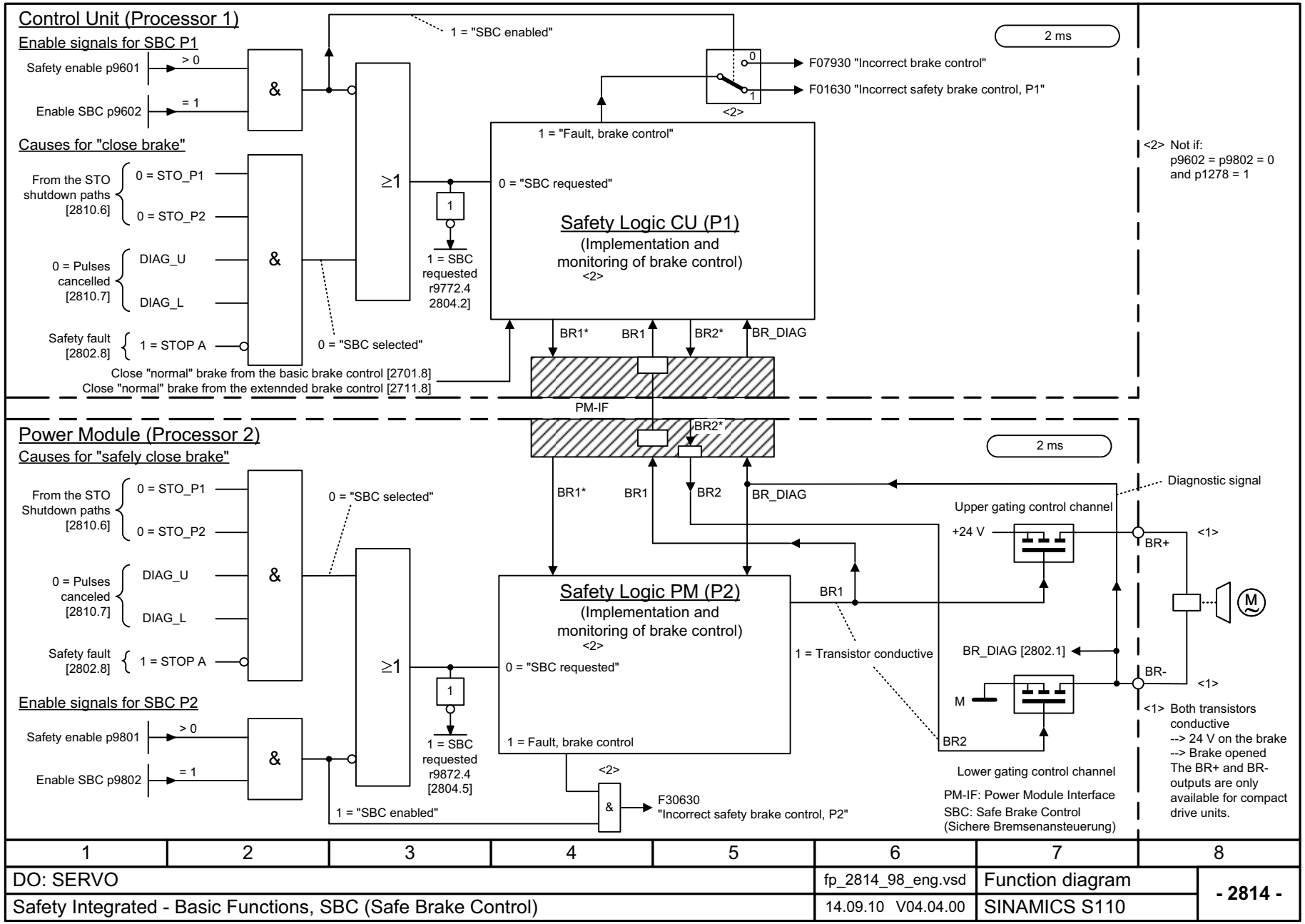
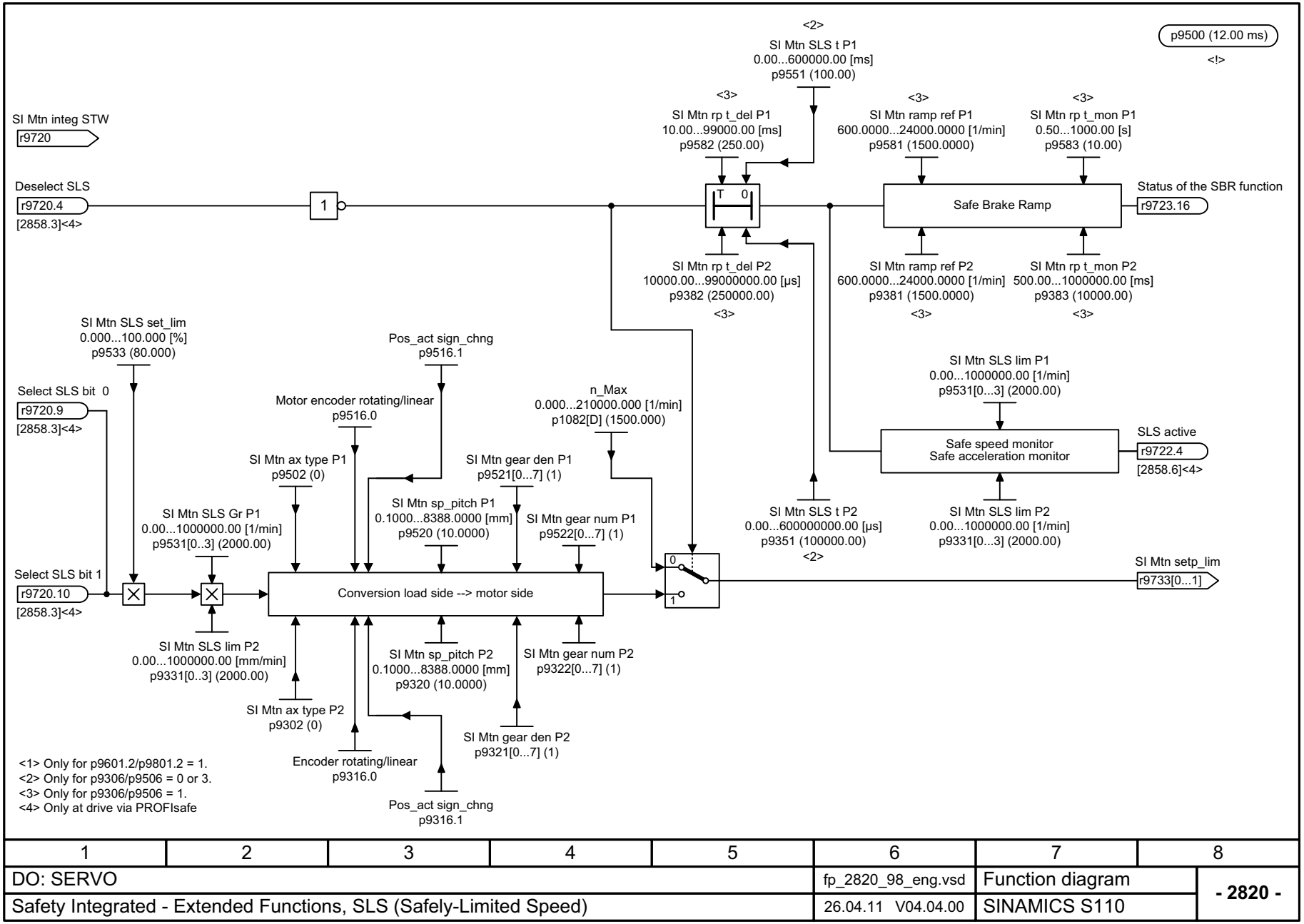


Figura 2-79 2814 – Basic Functions, SBC (Safe Brake Control)

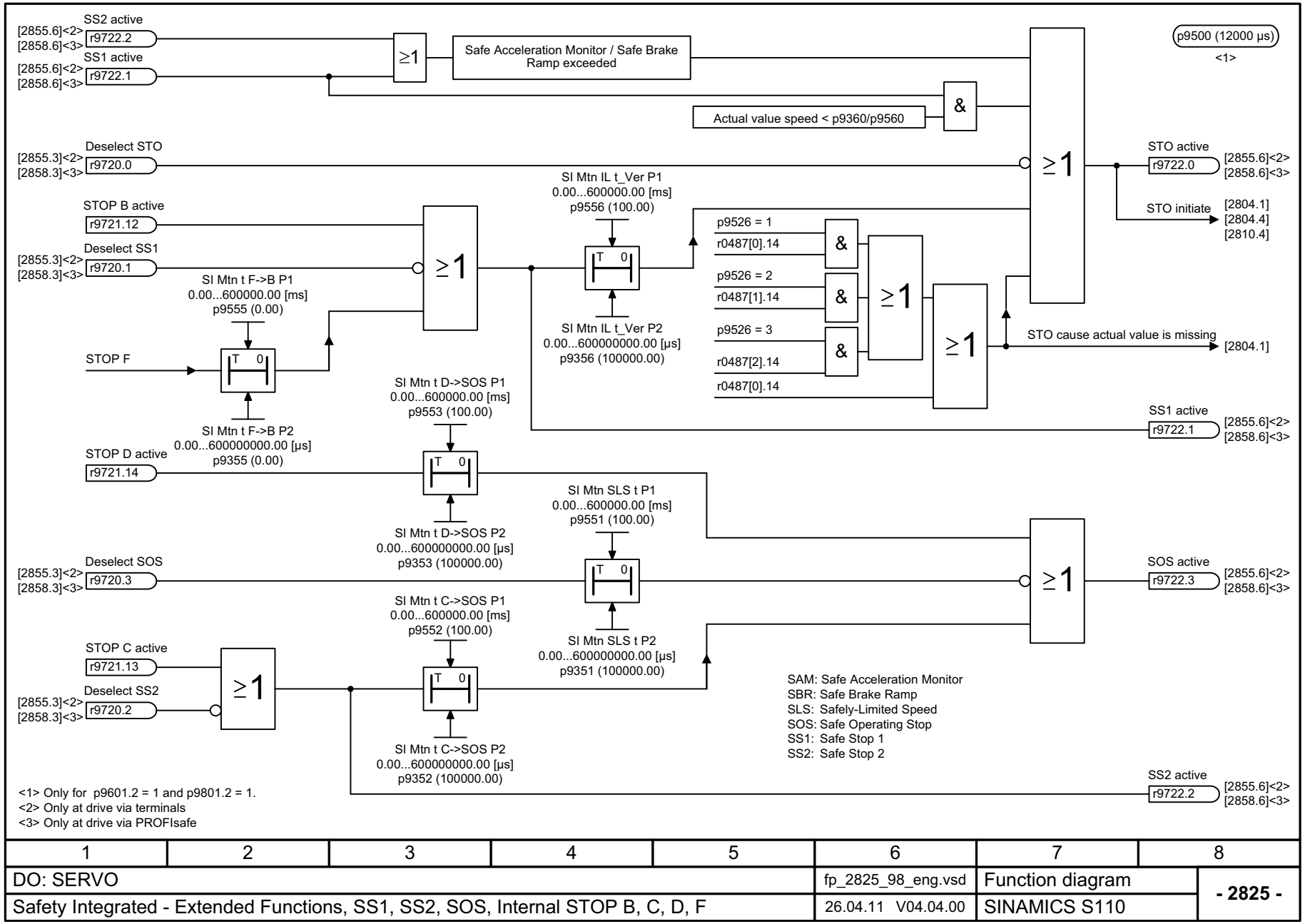
© Siemens AG 2012 All Rights Reserved



1	2	3	4	5	6	7	8
DO: SERVO					fp_2820_98_eng.vsd	Function diagram	- 2820 -
Safety Integrated - Extended Functions, SLS (Safely-Limited Speed)					26.04.11 V04.04.00	SINAMICS S110	

Figura 2-80 2820 – Extended Functions, SLS (Safely-Limited Speed)

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved



1	2	3	4	5	6	7	8
DO: SERVO					fp_2825_98_eng.vsd	Function diagram	- 2825 -
Safety Integrated - Extended Functions, SS1, SS2, SOS, Internal STOP B, C, D, F					26.04.11 V04.04.00	SINAMICS S110	

Figura 2-81 2825 – Extended Functions, SS1, SS2, SOS, STOP B, C, D, F interno

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

p9500 (12.00 ms)

Motion PROFIsafe control word

Mtn integ STW r9720

	Bit No.	Motion PROFIsafe control word
<1> [2855.3] <2> [2858.3]	0	**1 = STO deselection**
<1> [2855.3] <2> [2858.3]	1	**1 = SS1 deselection**
<1> [2855.3] <2> [2858.3]	2	**1 = SS2 deselection**
<1> [2855.3] <2> [2858.3]	3	**1 = SOS deselection**
<1> [2855.3] <2> [2858.3]	4	**1 = SLS deselection**
	5	**Reserved**
	6	**Reserved**
<1> [2855.3] <2> [2858.3]	7	**1/0 = Acknowledgement**
	8	**Reserved**
<1> [2855.3] <2> [2858.3]	9	**1 = SLS selection bit 0 active**
<1> [2855.3] <2> [2858.3]	10	**1 = SLS selection bit 1 active**
	11	**Reserved**
<1> [2855.3] <2> [2858.3]	12	**1 = Deselect SDI positive**
<1> [2855.3] <2> [2858.3]	13	**1 = Deselect SDI negative**

Motion PROFIsafe status word

Mtn integ Stat r9722

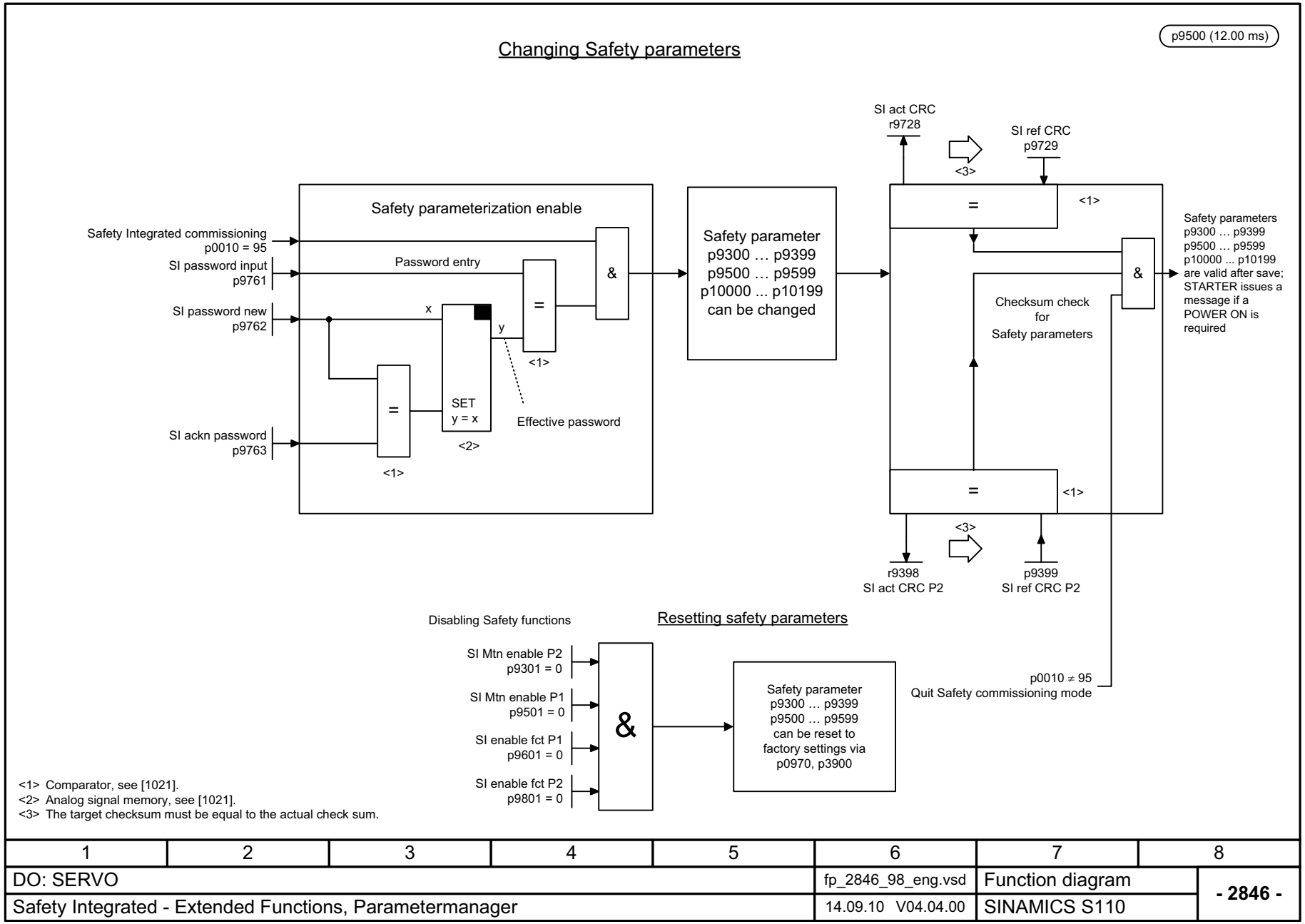
	Bit No.	Motion PROFIsafe status word
<1> [2855.6] <2> [2858.6]	0	**1 = STO active**
<1> [2855.6] <2> [2858.6]	1	**1 = SS1 active**
<1> [2855.6] <2> [2858.6]	2	**1 = SS2 active**
<1> [2855.6] <2> [2858.6]	3	**1 = SOS active**
<1> [2855.6] <2> [2858.6]	4	**1 = SLS active**
	5	**Reserved**
	6	**Reserved**
<1> [2855.6] <2> [2858.6]	7	**1 = Not an internal event**
	8	**Reserved**
<1> [2855.6] <2> [2858.6]	9	**1 = Active SLS stage, bit 0**
<1> [2855.6] <2> [2858.6]	10	**1 = Active SLS stage, bit 1**
<1> [2855.6] <2> [2858.6]	11	**1 = SOS selected**
<1> [2855.6] <2> [2858.6]	12	**1 = SDI positive active**
<1> [2855.6] <2> [2858.6]	13	**1 = SDI negative active**
	14	**Reserved**
<1> [2855.6] <2> [2858.6]	15	**SSM (Speed below limit)**

<1> Only at drive of the Extended Functions via terminals.
<2> Only at drive of the Extended Functions via PROFIsafe

1	2	3	4	5	6	7	8
DO: SERVO					fp_2840_98_eng.vsd	Function diagram	- 2840 -
Safety Integrated - Extended Functions, control word and status word					26.04.11 V04.04.00	SINAMICS S110	

Figura 2-82 2840 – Extended Functions, parola di comando e parola di stato

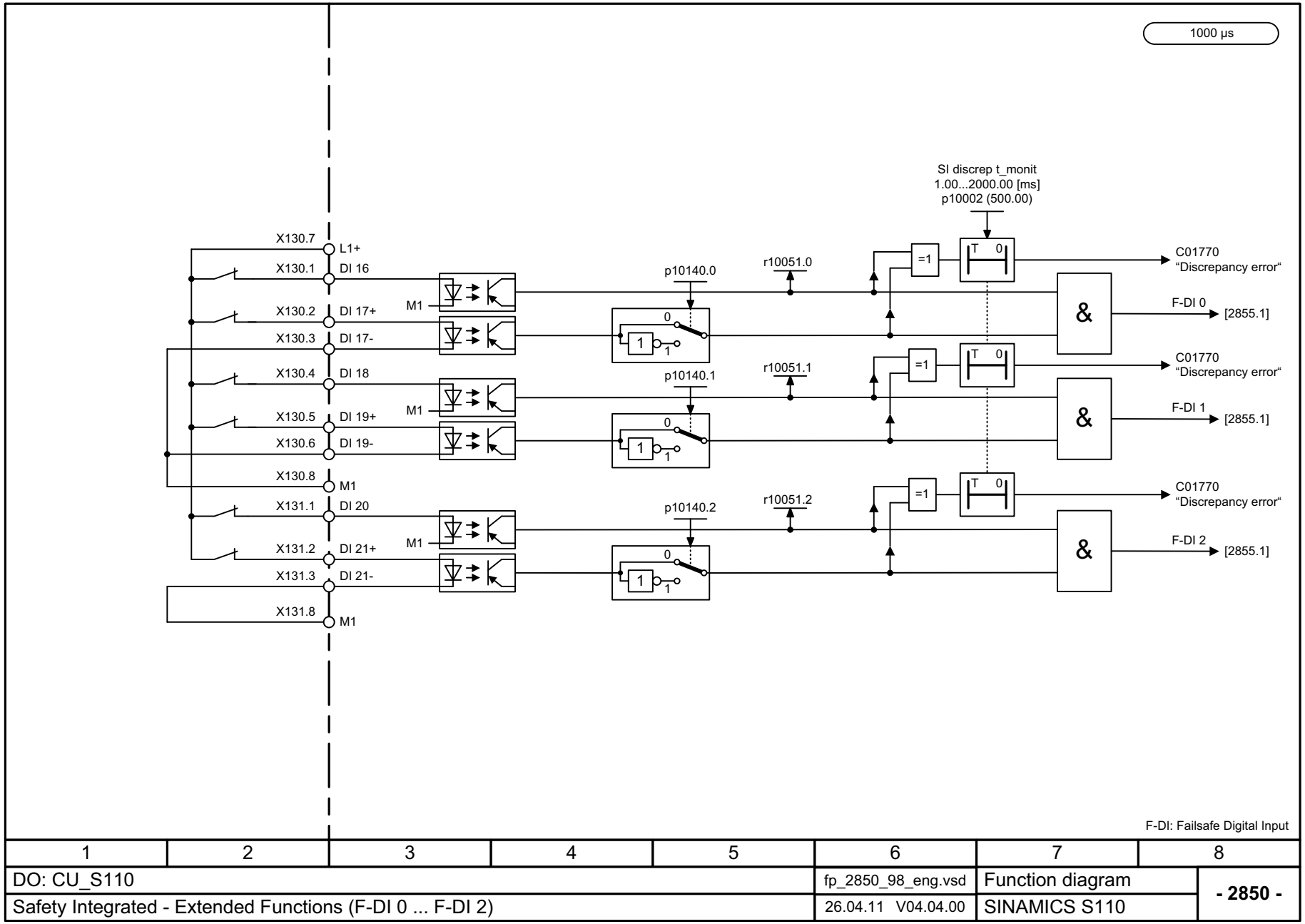
© Siemens AG 2012 All Rights Reserved



1	2	3	4	5	6	7	8
DO: SERVO					fp_2846_98_eng.vsd	Function diagram	- 2846 -
Safety Integrated - Extended Functions, Parametermanager					14.09.10 V04.04.00	SINAMICS S110	

Figura 2-83 2846 – Extended Functions, gestore dei parametri

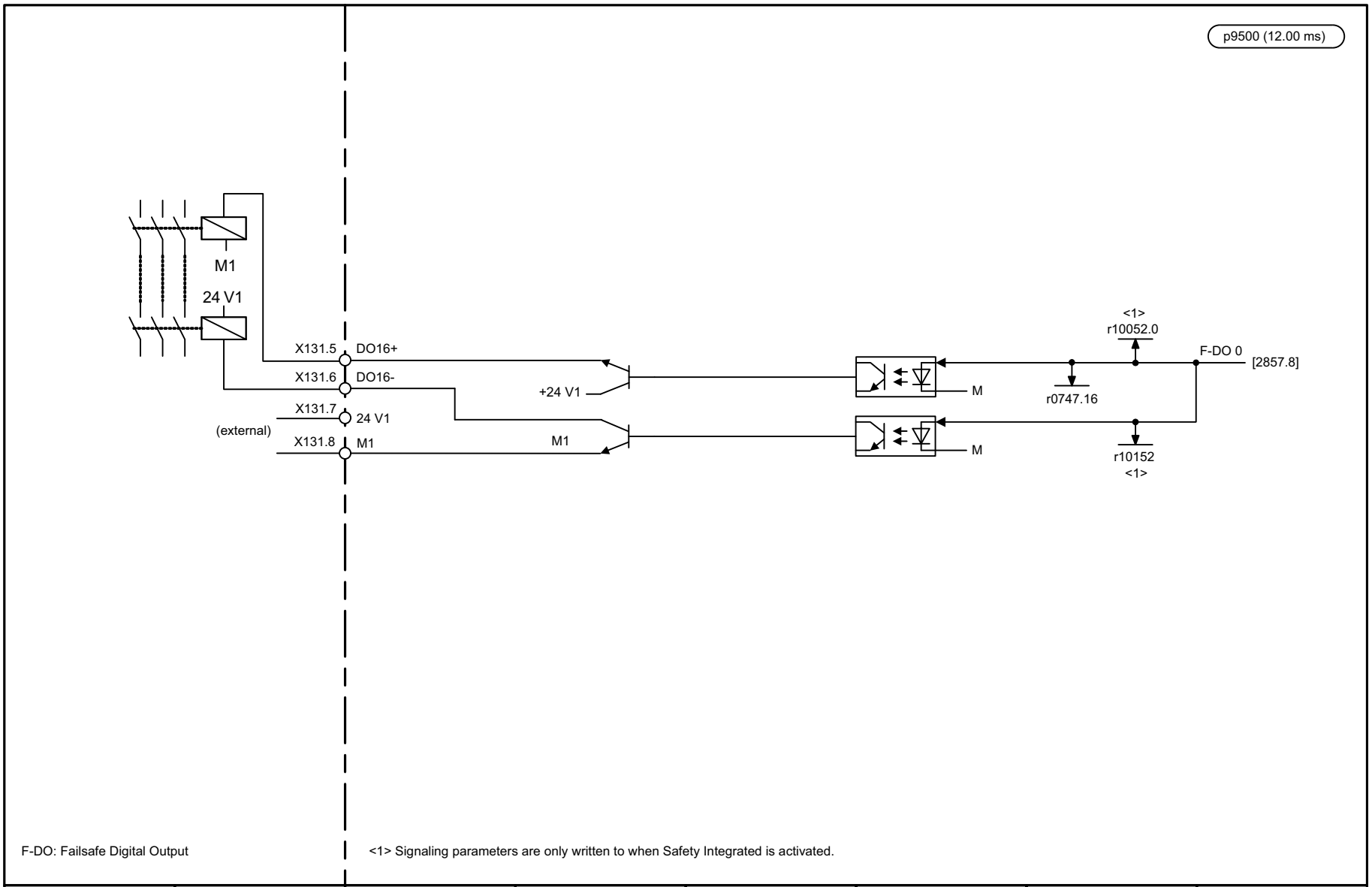
© Siemens AG 2012 All Rights Reserved



1	2	3	4	5	6	7	8
DO: CU_S110					fp_2850_98_eng.vsd	Function diagram	- 2850 -
Safety Integrated - Extended Functions (F-DI 0 ... F-DI 2)					26.04.11 V04.04.00	SINAMICS S110	

Figura 2-84 2850 – Extended Functions (F-DI 0 ... F-DI 2)

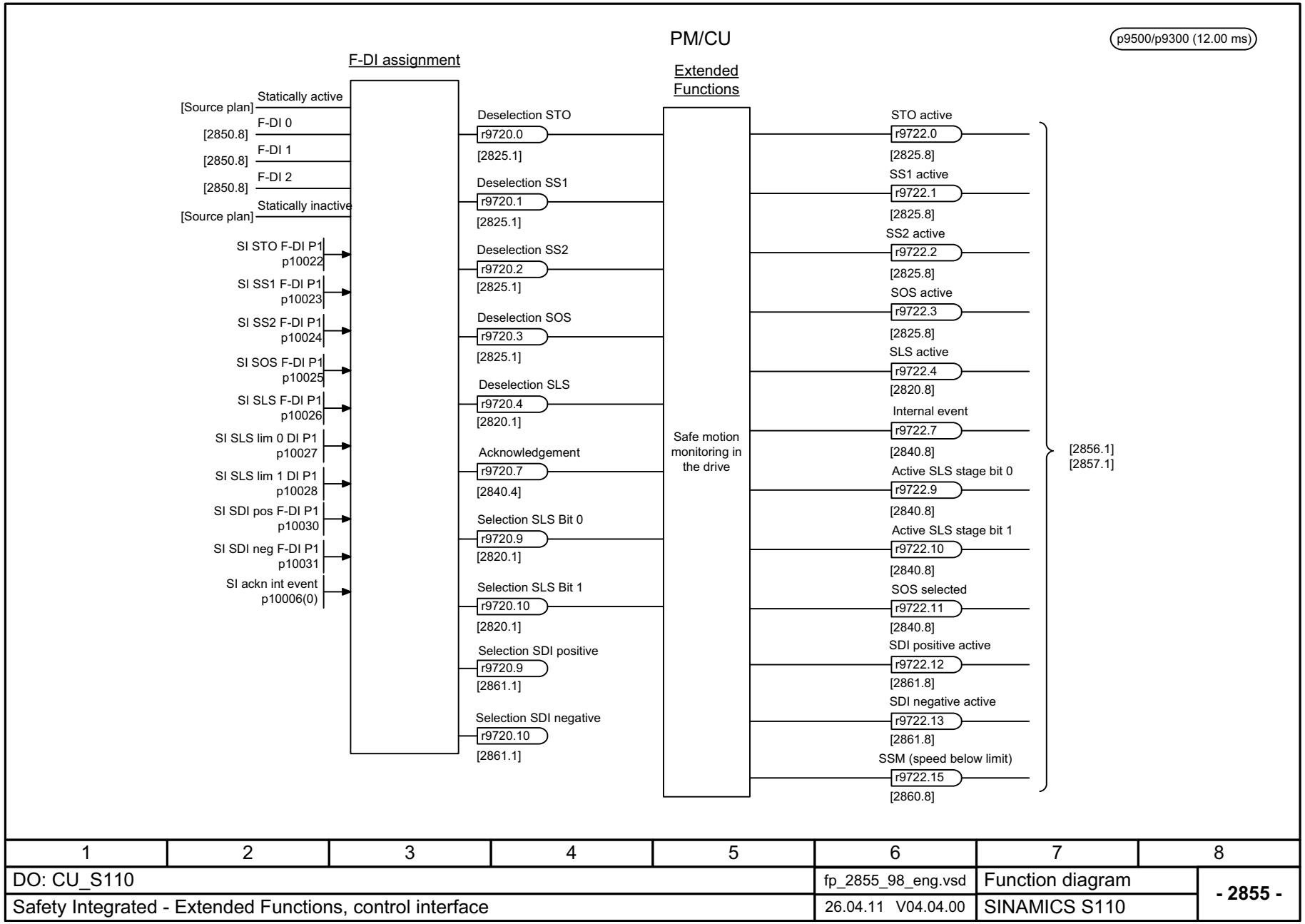
© Siemens AG 2012 All Rights Reserved



1	2	3	4	5	6	7	8
DO: CU_S110					fp_2853_98_eng.vsd	Function diagram	- 2853 -
Safety Integrated - Extended Functions (F-DO 0)					29.10.08 V04.04.00	SINAMICS S110	

Figura 2-85 2853 – Extended Functions (F-DO 0)

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved



1	2	3	4	5	6	7	8
DO: CU_S110					fp_2855_98_eng.vsd	Function diagram	- 2855 -
Safety Integrated - Extended Functions, control interface					26.04.11 V04.04.00	SINAMICS S110	

Figura 2-86 2855 – Extended Functions, interfaccia di comando

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

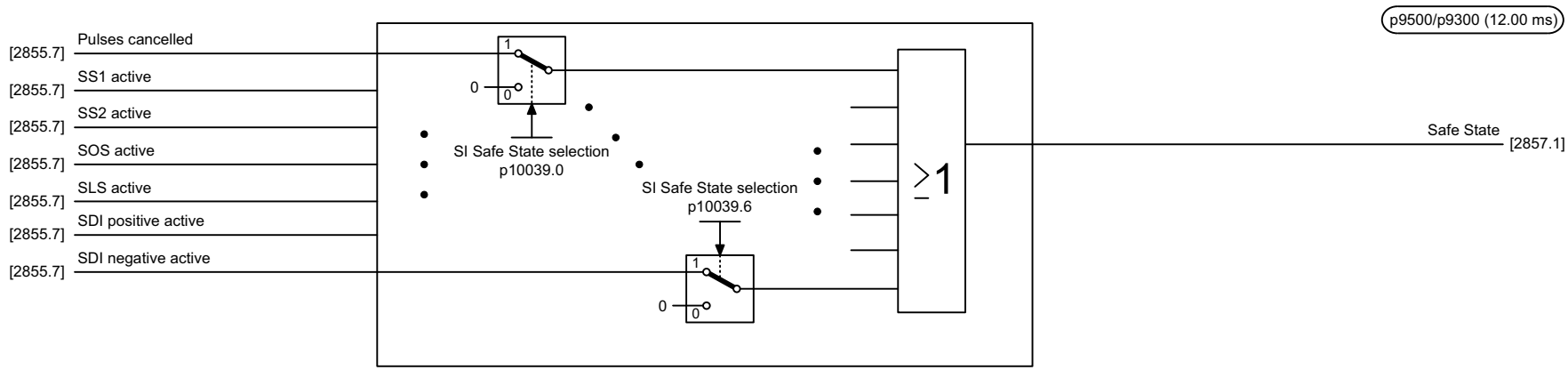
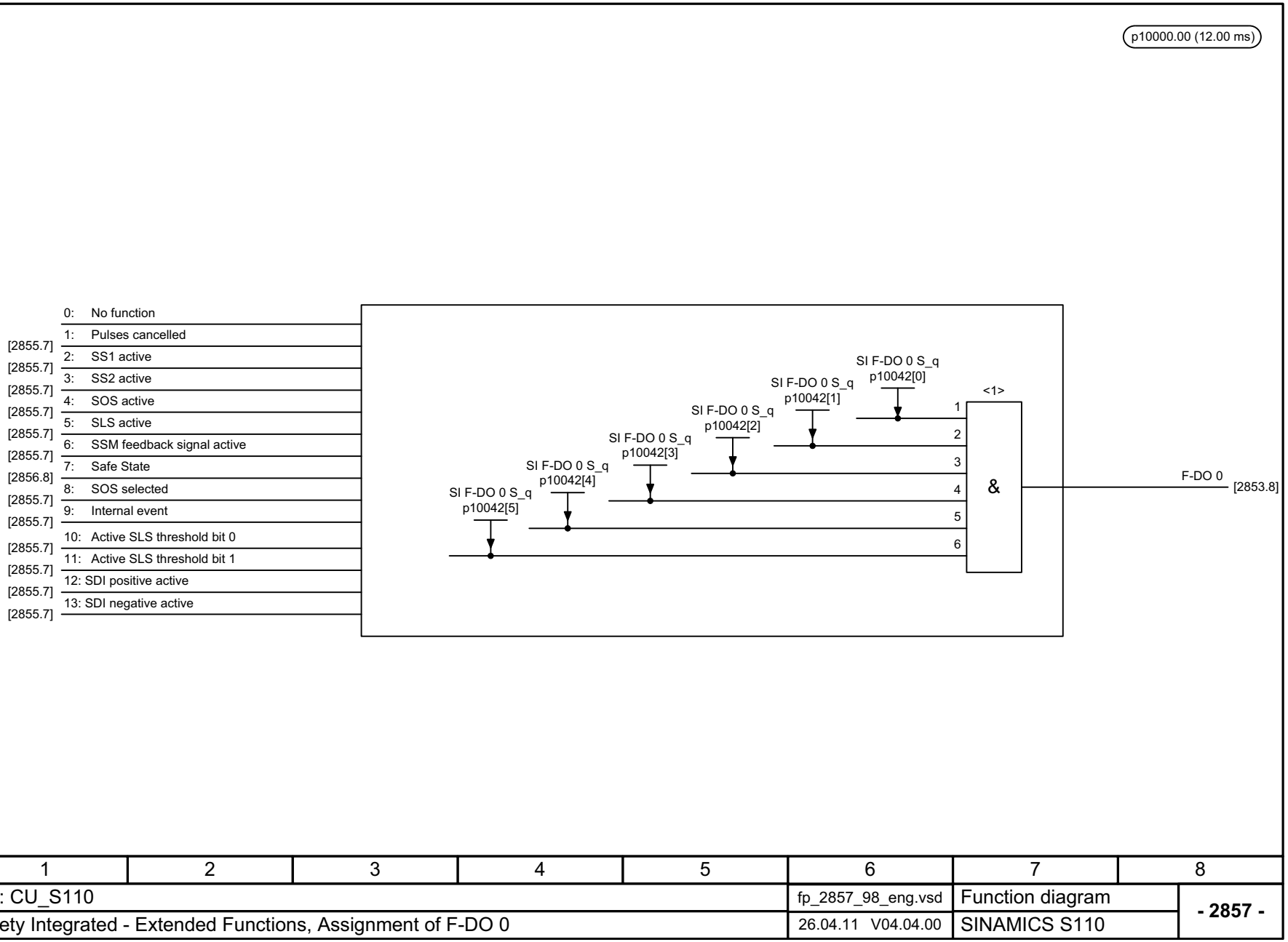


Figura 2-87 2856 – Extended Functions, selezione Safe State

1	2	3	4	5	6	7	8
DO: CU_S110					fp_2856_98_eng.vsd	Function diagram	- 2856 -
Safety Integrated - Extended Functions, Safe State selection					14.09.10 V04.04.00	SINAMICS S110	

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved



1	2	3	4	5	6	7	8
DO: CU_S110					fp_2857_98_eng.vsd	Function diagram	- 2857 -
Safety Integrated - Extended Functions, Assignment of F-DO 0					26.04.11 V04.04.00	SINAMICS S110	

Figura 2-88 2857 – Extended Functions, assegnazione (F-DO 0)

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

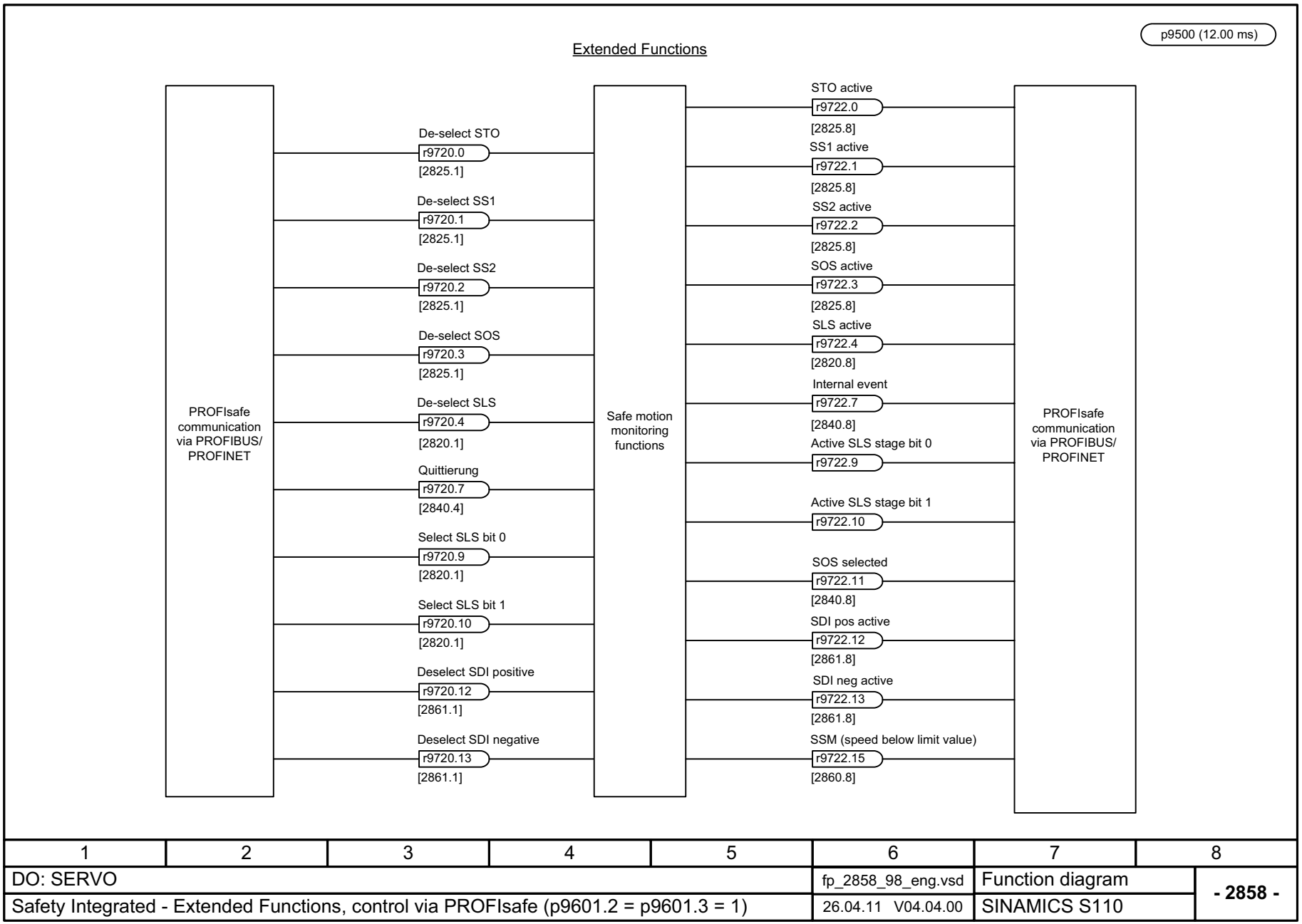
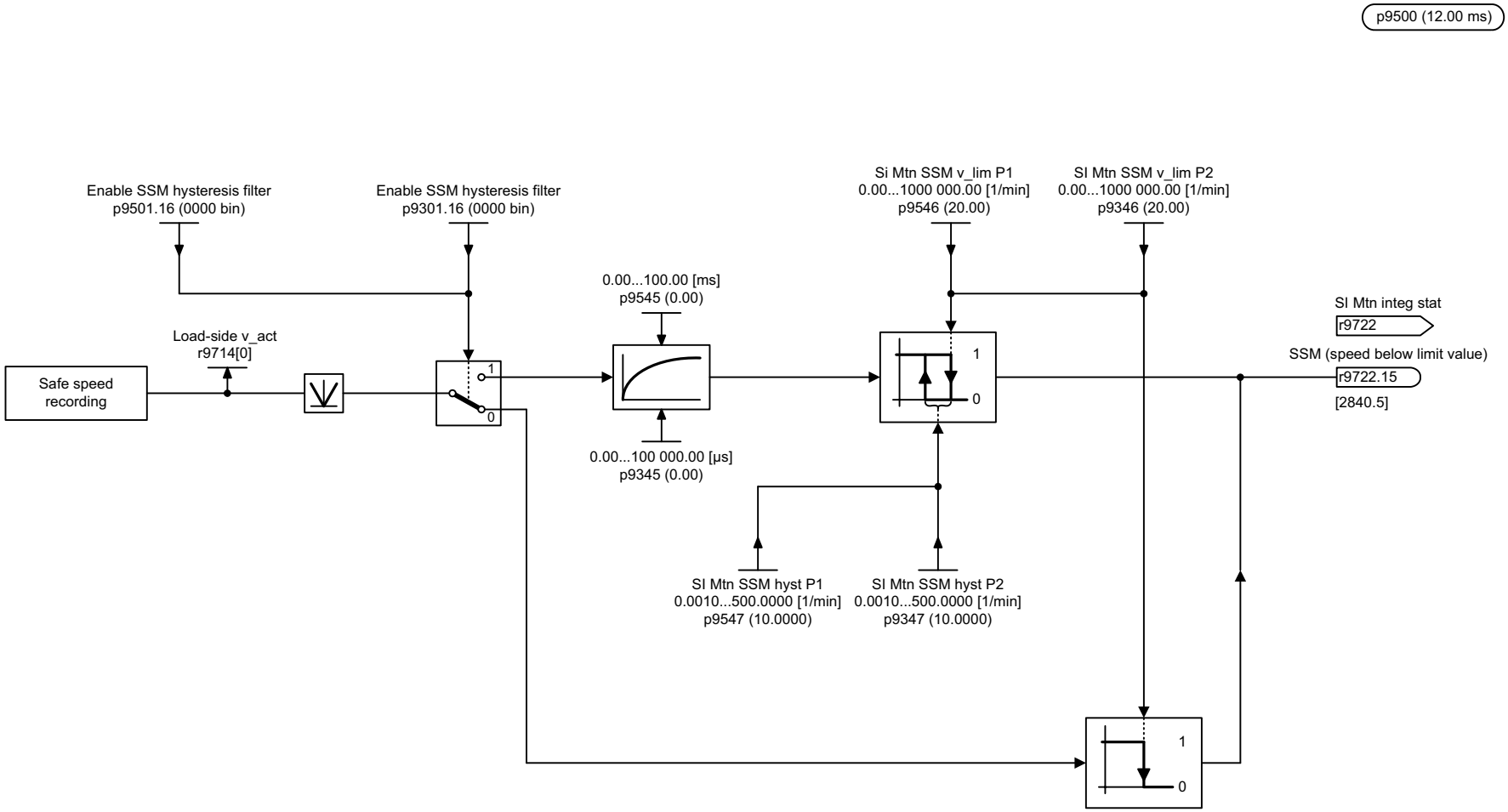


Figura 2-89 2858 – Extended Functions, comando tramite PROFIsafe (p9601.2 = p9601.3 = 1)

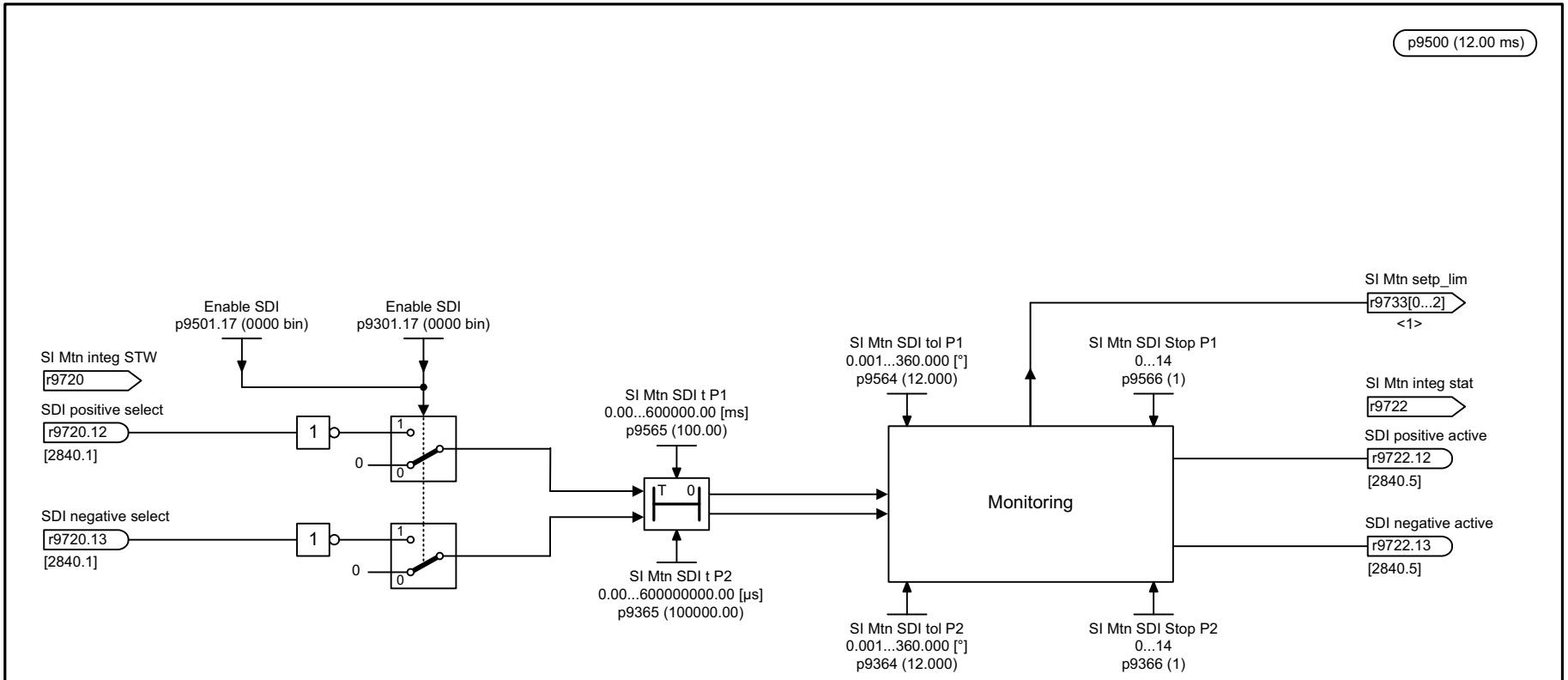
© Siemens AG 2012 All Rights Reserved



1	2	3	4	5	6	7	8
DO: SERVO					fp_2860_98_eng.vsd	Function diagram	- 2860 -
Safety Integrated - Extended Functions, SSM (Safe Speed Monitor)					27.04.11 V04.04.00	SINAMICS S110	

Figura 2-90 2860 – Extended Functions, SSM (Safe Speed Monitor)

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved



<1>

Selected SI-Function	r9733[0] Setpoint limiting positive	r9733[1] Setpoint limiting negative	r9733[2] Setpoint limit absolute
SDI positive	p1082	0	|p1082|
SDI negative	0	–p1082	|p1082|
SDI positive + SLSx	p9531[x] x p9533	0	|p9531[x] x p9533|
SDI negativ + SLSx	0	–p9531[x] x p9533	|p9531[x] x p9533|

1	2	3	4	5	6	7	8
DO: SERVO					fp_2861_98_eng.vsd	Function diagram	- 2861 -
Safety Integrated - Extended Functions, SDI (Safe Direction)					27.04.11 V04.04.00	SINAMICS S110	

Figura 2-91 2861 – Extended Functions, SDI (Safe Direction)

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

2.10 Canale del valore di riferimento

Schemi logici

3010 – Valori di riferimento fissi del numero di giri	2-866
3020 – Potenziometro motore	2-867
3030 – Valore di riferimento principale/aggiuntivo, scalatura del valore di riferimento, JOG	2-868
3040 – Limitazione di direzione e inversione di direzione	2-869
3050 – Bande di arresto e limitazioni del numero di giri	2-870
3060 – Generatore di rampa semplice	2-871
3070 – Generatore di rampa esteso	2-872
3080 – Selezione, parola di stato, inseguimento del generatore di rampa	2-873

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

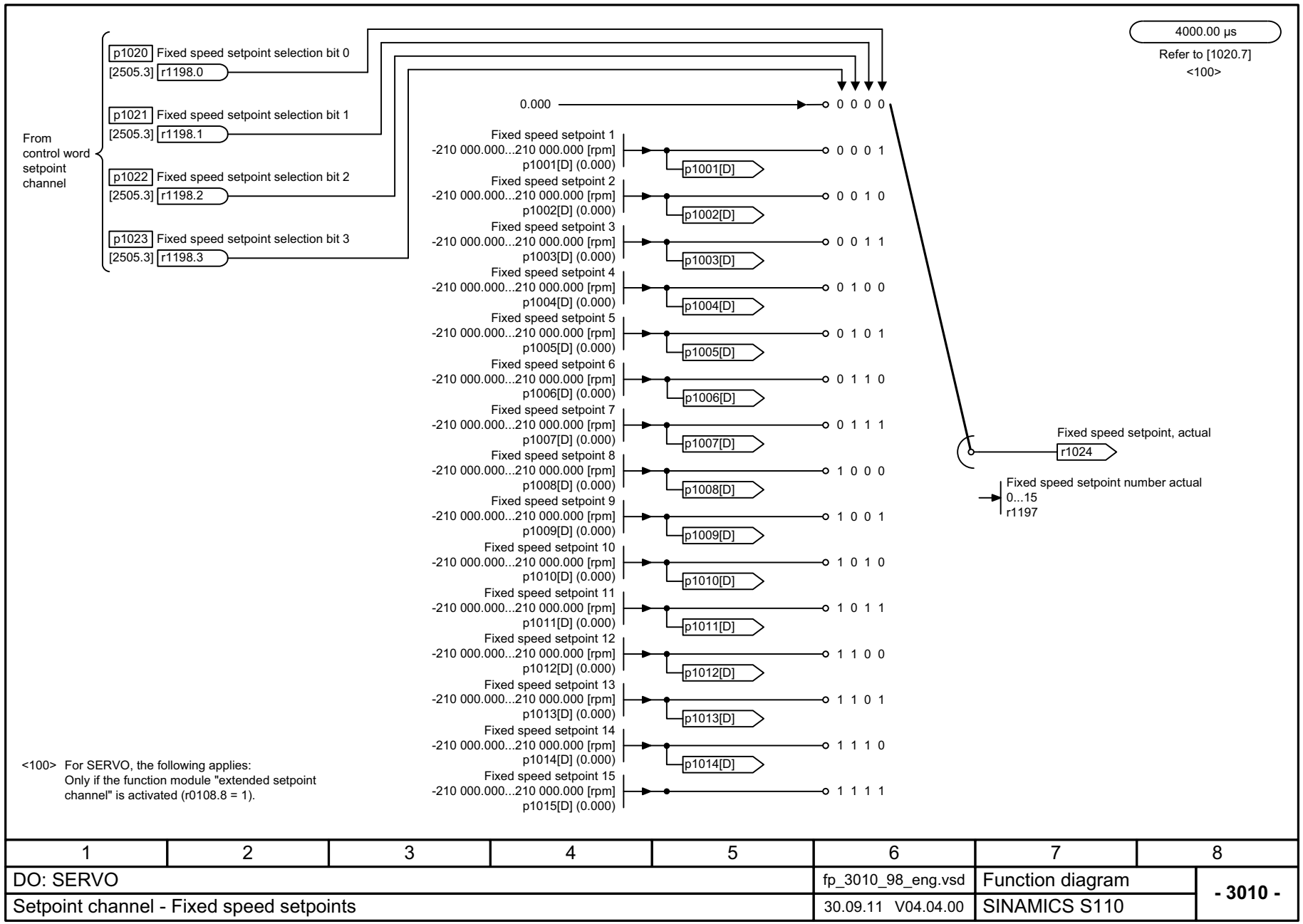
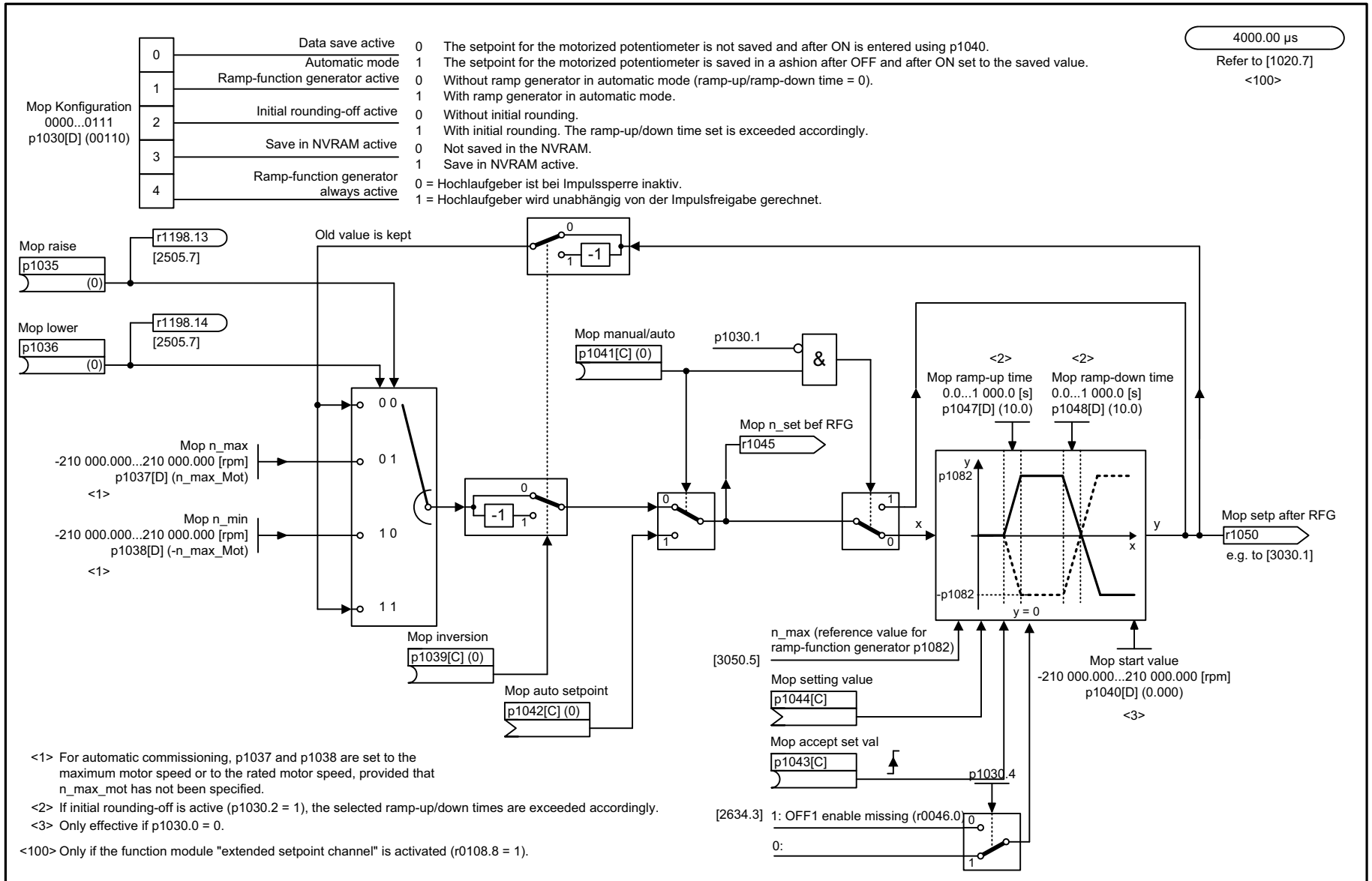


Figura 2-92 3010 – Valori di riferimento fissi del numero di giri

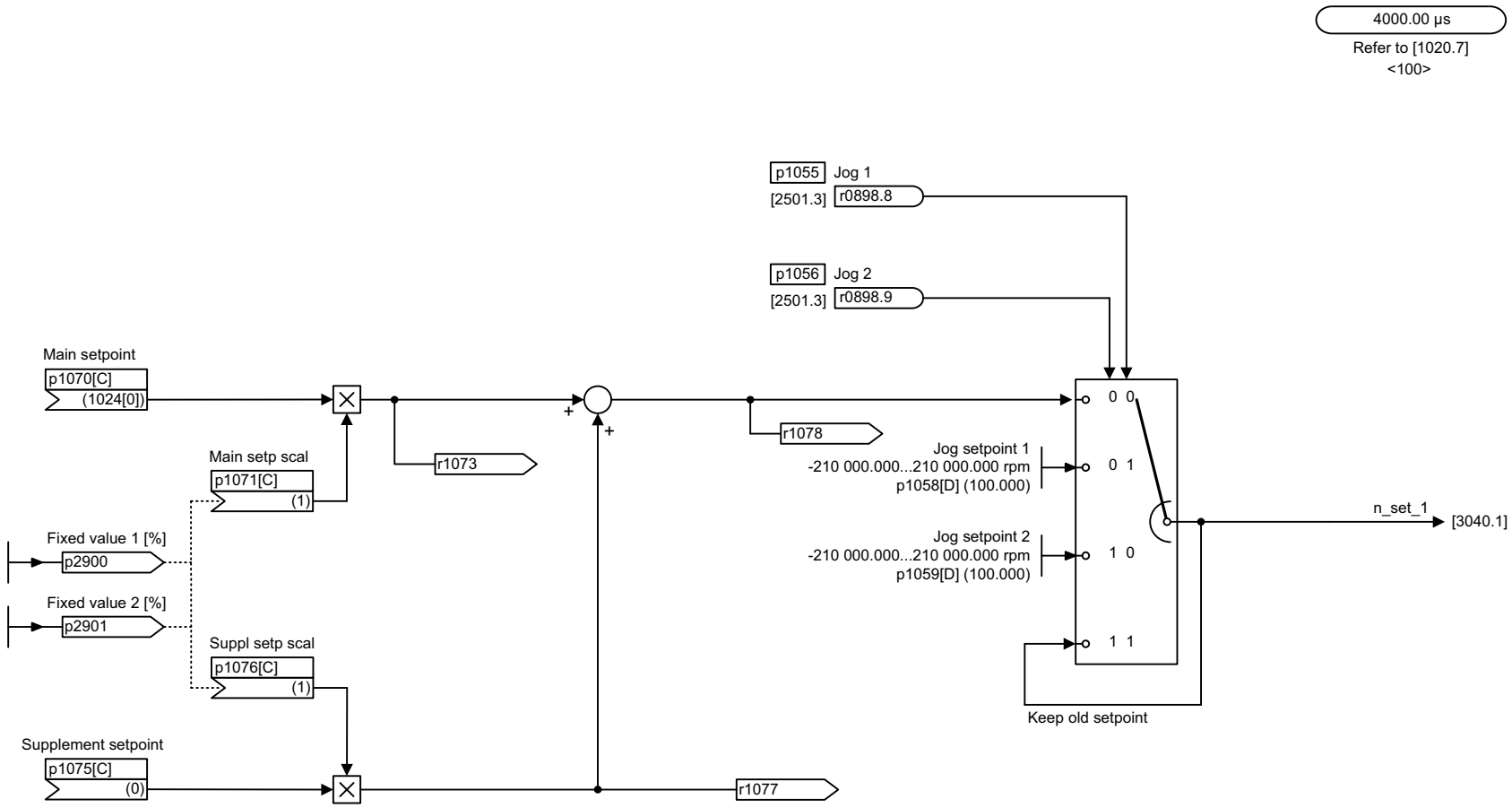
© Siemens AG 2012 All Rights Reserved



1	2	3	4	5	6	7	8
DO: SERVO					fp_3020_98_eng.vsd	Function diagram	- 3020 -
Setpoint channel - Motorized potentiometer					30.11.11 V04.04.00	SINAMICS S110	

Figura 2-93 3020 – Potenziometro motore

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

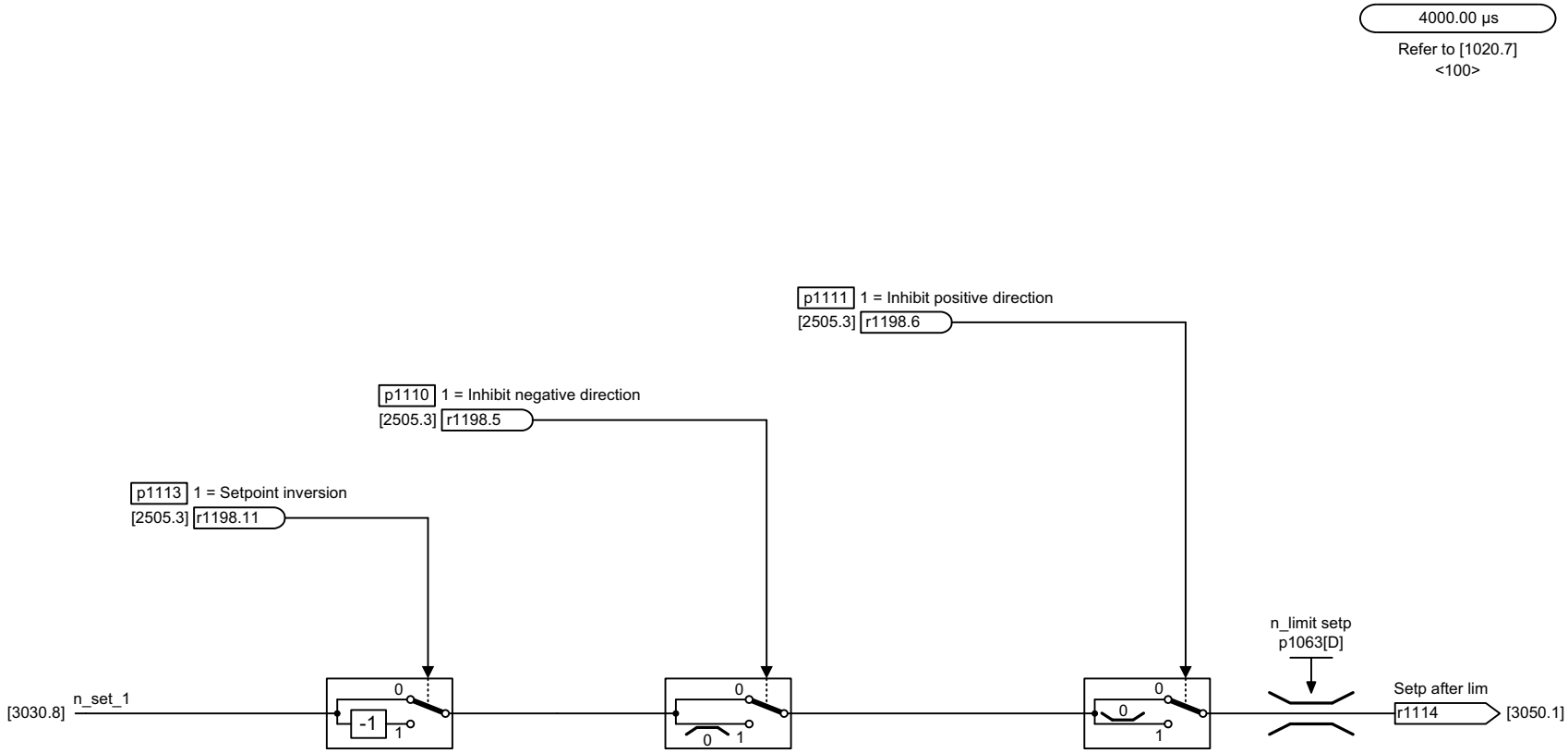


<100> Only if the function module “extended setpoint channel“ is activated (r0108.8 = 1).

1	2	3	4	5	6	7	8
DO: SERVO					fp_3030_98_eng.vsd	Function diagram	- 3030 -
Setpoint channel - Main/supplementary setpoint, setpoint scaling, jogging					30.09.11 V04.04.00	SINAMICS S110	

Figura 2-94 3030 – Valore di riferimento principale/aggiuntivo, scalatura del valore di riferimento, JOG

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

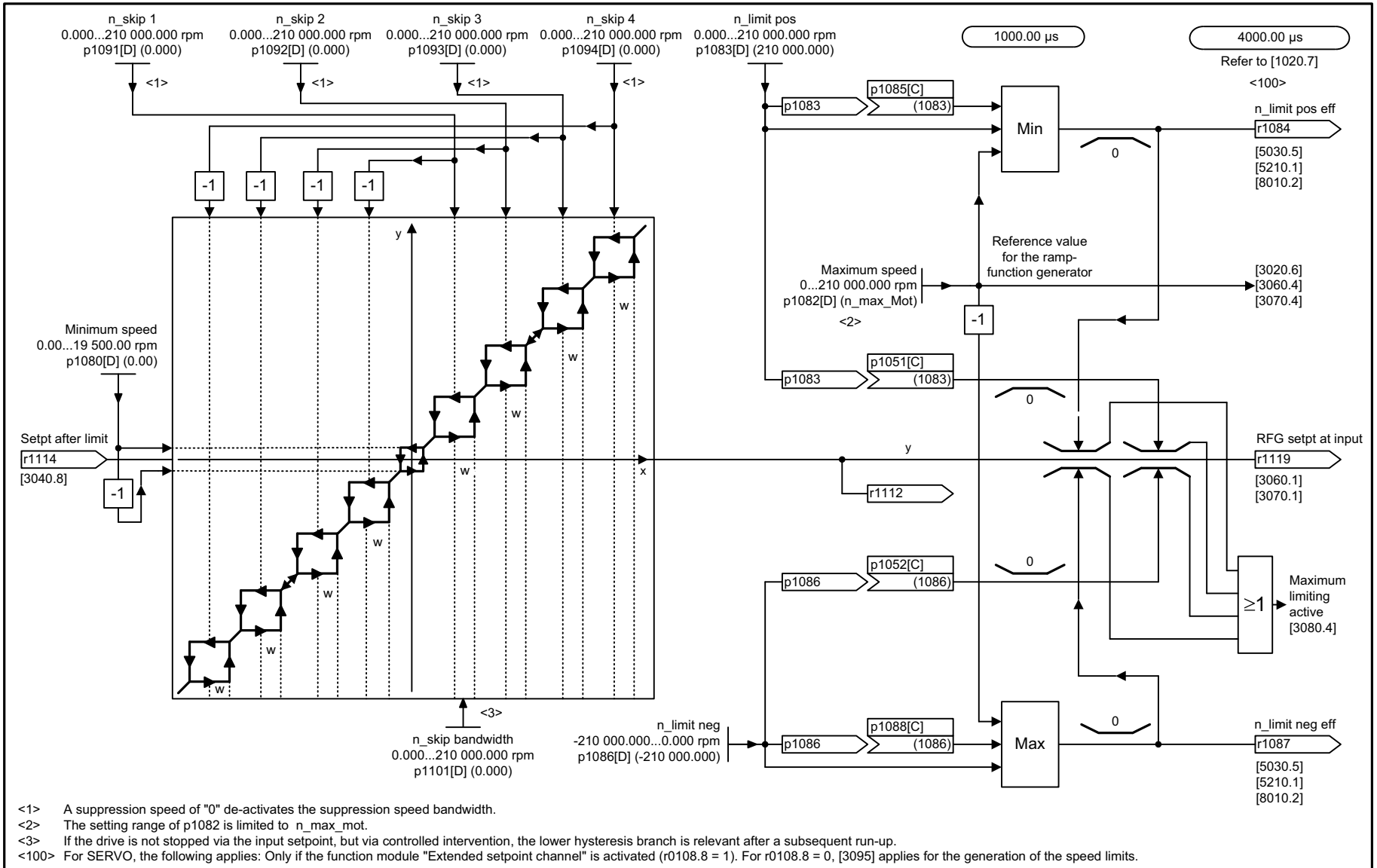


<100> Only if the function module “extended setpoint channel“ is activated (r0108.8 = 1).

1	2	3	4	5	6	7	8
DO: SERVO					fp_3040_98_eng.vsd	Function diagram	- 3040 -
Setpoint channel - Direction limitation and direction reversal					14.07.09 V04.04.00	SINAMICS S110	

Figura 2-95 3040 – Limitazione di direzione e inversione di direzione

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved



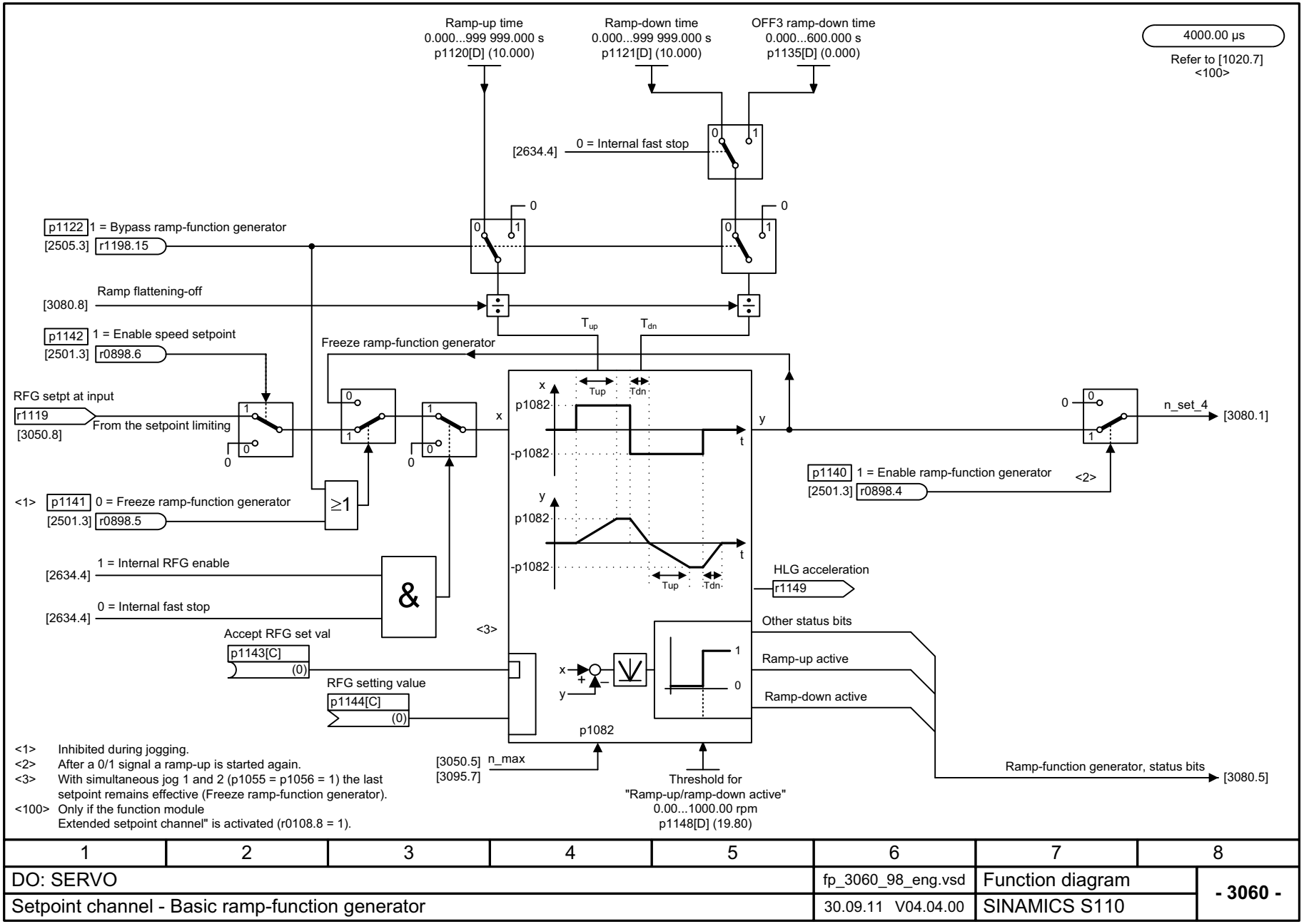
<1> A suppression speed of "0" de-activates the suppression speed bandwidth.
<2> The setting range of p1082 is limited to n_max_mot.
<3> If the drive is not stopped via the input setpoint, but via controlled intervention, the lower hysteresis branch is relevant after a subsequent run-up.
<100> For SERVO, the following applies: Only if the function module "Extended setpoint channel" is activated (r0108.8 = 1). For r0108.8 = 0, [3095] applies for the generation of the speed limits.

1	2	3	4	5	6	7	8
DO: SERVO					fp_3050_98_eng.vsd	Function diagram	- 3050 -
Setpoint channel - Skip frequency bands and speed limitations					30.09.11 V04.04.00	SINAMICS	

Figura 2-96 3050 – Bande di arresto e limitazioni del numero di giri

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

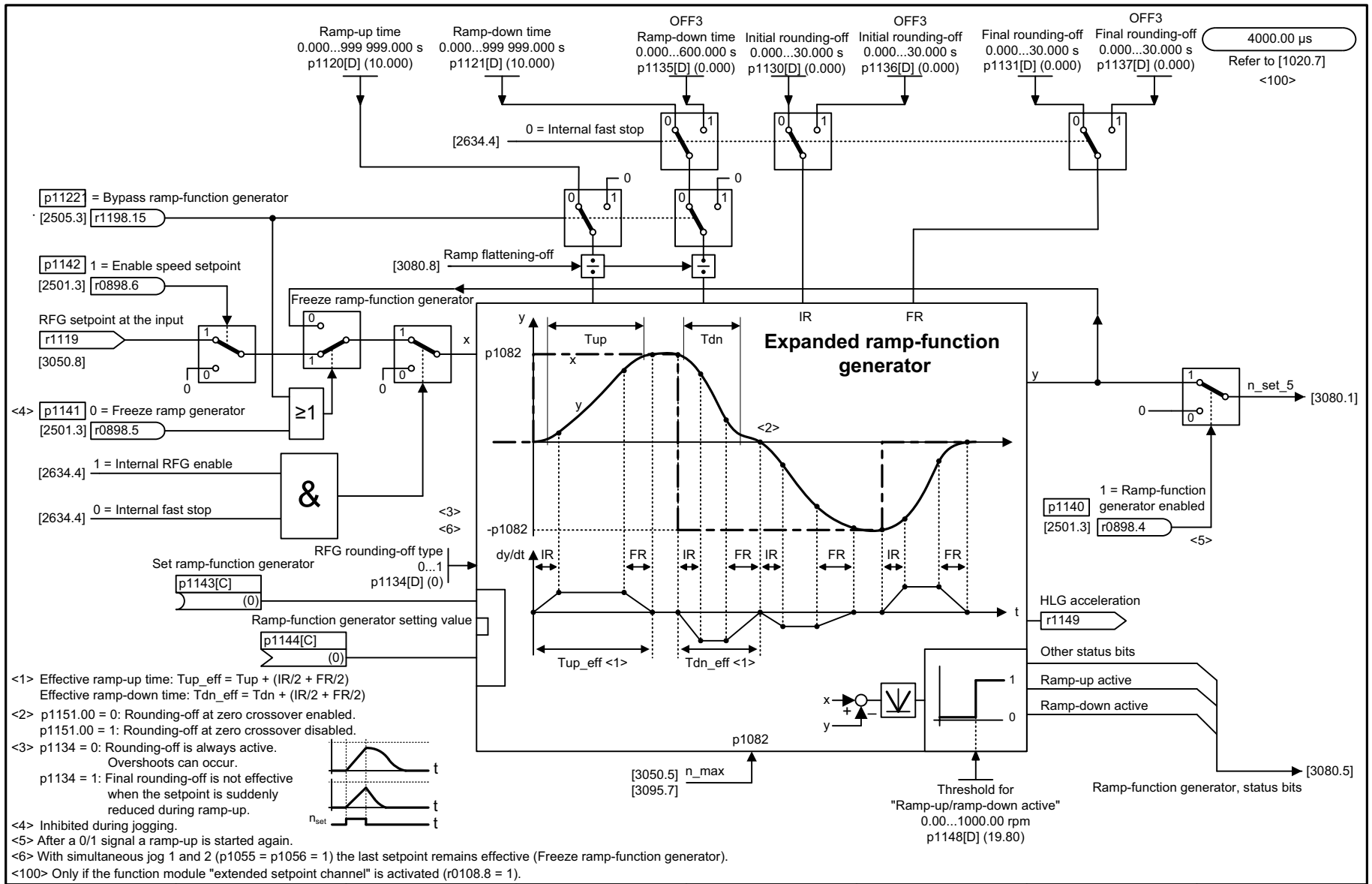
Figura 2-97 3060 – Generatore di rampa semplice



<1> Inhibited during jogging.
<2> After a 0/1 signal a ramp-up is started again.
<3> With simultaneous jog 1 and 2 (p1055 = p1056 = 1) the last setpoint remains effective (Freeze ramp-function generator).
<100> Only if the function module Extended setpoint channel" is activated (r0108.8 = 1).

1	2	3	4	5	6	7	8
DO: SERVO					fp_3060_98_eng.vsd	Function diagram	- 3060 -
Setpoint channel - Basic ramp-function generator					30.09.11 V04.04.00	SINAMICS S110	

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

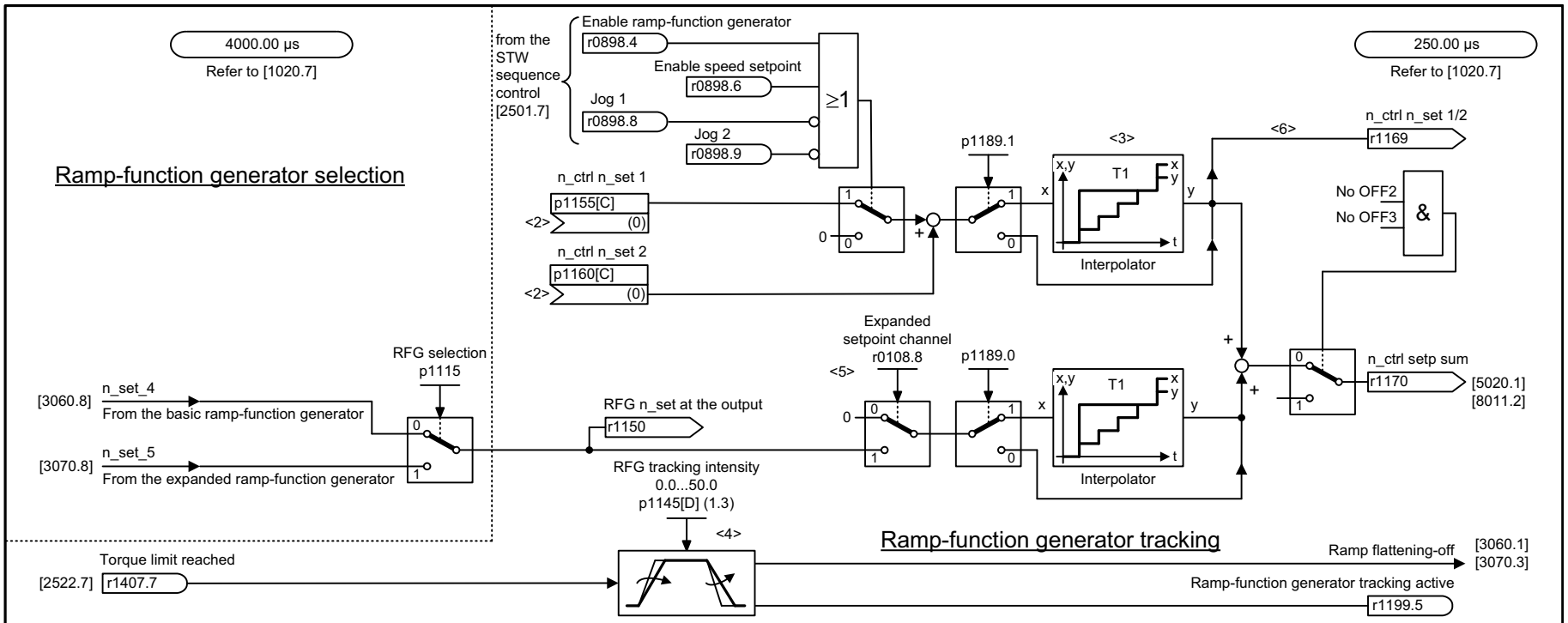


<1> Effective ramp-up time: Tup_eff = Tup + (IR/2 + FR/2)
Effective ramp-down time: Tdn_eff = Tdn + (IR/2 + FR/2)
<2> p1151.00 = 0: Rounding-off at zero crossover enabled.
p1151.00 = 1: Rounding-off at zero crossover disabled.
<3> p1134 = 0: Rounding-off is always active.
Overshoots can occur.
p1134 = 1: Final rounding-off is not effective when the setpoint is suddenly reduced during ramp-up.
<4> Inhibited during jogging.
<5> After a 0/1 signal a ramp-up is started again.
<6> With simultaneous jog 1 and 2 (p1055 = p1056 = 1) the last setpoint remains effective (Freeze ramp-function generator).
<100> Only if the function module "extended setpoint channel" is activated (r0108.8 = 1).

1	2	3	4	5	6	7	8
DO: SERVO					fp_3070_98_eng.vsd	Function diagram	- 3070 -
Setpoint channel - Extended ramp-function generator					30.09.11 V04.04.00	SINAMICS S110	

Figura 2-98 3070 – Generatore di rampa esteso

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved



Ramp-function generator status word

Bit	Ramp-function generator status word
0	Ramp-up active
1	Ramp-down active
2	Ramp-function generator active
3	Ramp-function generator set
4	Ramp-function generator held
5	Ramp-function generator tracking active
6	Maximum limiting active
7	Reserved
8	Reserved
9	Reserved
10	Reserved
11	Reserved
12	Reserved
13	Reserved
14	Reserved
15	Reserved

[3060.8] [3070.8] → bit 0; [3060.8] [3070.8] → ≥1 → bit 2; [3080.8] → bit 5; [3050.8] → bit 6

RFG ZSW r1199; r1199.2 [8010.5]; <1>

<1> For p1145 > 0, ramp-function generator tracking is activated when the torque limiting responds. This means that the speed controller output only exceeds the torque limit by a deviation that can be set via p1145.

<2> For OFF1/OFF3, the ramp-function generator ramp is active. The ramp-function generator is set to the actual value and stops the drive with the ramp-downtime (p1121 or p1135). STW1.4 (enable ramp-function generator) is effective while the drive is stopped via the ramp-function generator. Depending on the p1115, the basic ramp-function generator [3060] or the extended ramp-function generator [3070] is effective. When the function module "extended setpoint channel" (r0108.8 = 0) is not active for OFF1/OFF3, the down ramp of the basic ramp-function generator is effective (refer to n_set_4 on [3060.8]).

<3> The interpolator is only effective for clock-cycle synchronous PROFIBUS operation and sign-of-life received from the master (STW2.12 ... STW2.15).

<4> Behavior of the response ramp of the torque limiting:
p1145 = 0.0: No ramp-function generator tracking. The ramp-function generator ramp is no longer in the range of the speed actual value.
p1145 = 1.0: The ramp-function generator ramp remains as close as possible to the speed actual value.
p1145 > 1.0: The ramp-function generator ramp is steeper than for p1145 = 1.0 (higher "speed following error").

<5> For SERVO, the following applies: Only when the function module "extended setpoint channel" is activated (r0108.8 = 1).

<6> The value is displayed correctly only with r0899.2 = 1 (Operation enabled).

1	2	3	4	5	6	7	8
DO: SERVO					fp_3080_98_eng.vsd	Function diagram	- 3080 -
Setpoint channel - Ramp-function generator selection, status word, tracking					15.07.09 V04.04.00	SINAMICS S110	

Figura 2-99 3080 – Selezione, parola di stato, inseguimento del generatore di rampa

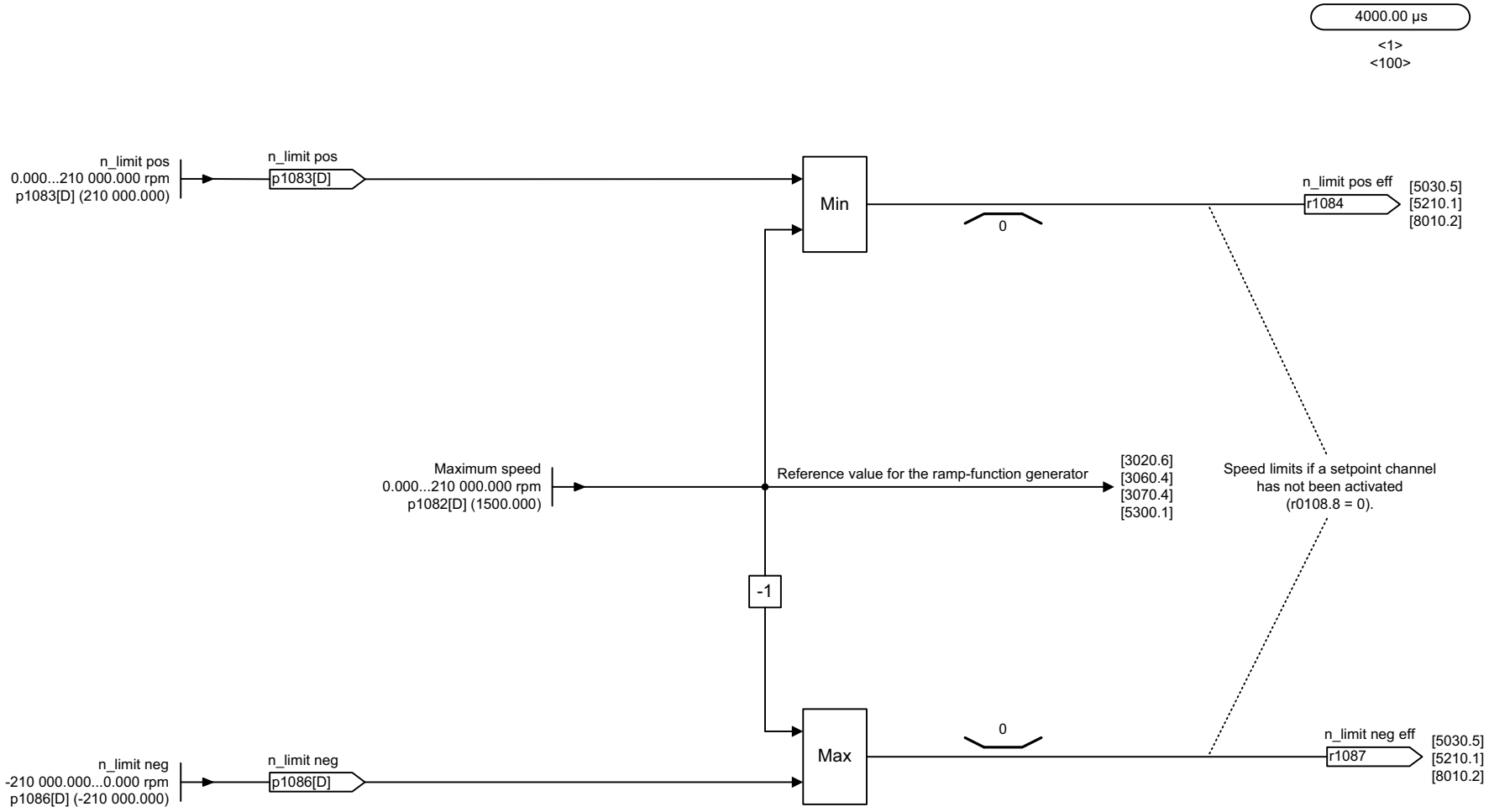
© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

2.11 Canale del valore di riferimento non attivato

Schemi logici

3095 – Formazione dei limiti di velocità (r0108.8 = 0) 2-875

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved



<1> With OFF1/OFF3, the deceleration ramp of the basic ramp-function generator is active (p1135 or p1121).
<100> Applies only if the function module "expanded setpoint channel" (r0108.8 = 0) is not active. For r0108.8 = 1, [3050] applies instead of [3095].

1	2	3	4	5	6	7	8
DO: SERVO					fp_3095_98_eng.vsd	Function diagram	- 3095 -
Setpoint channel not activated - Generating the speed limits (r0108.8 = 0)					30.09.11 V04.04.00	SINAMICS S110	

Figura 2-100 3095 – Formazione dei limiti di velocità (r0108.8 = 0)

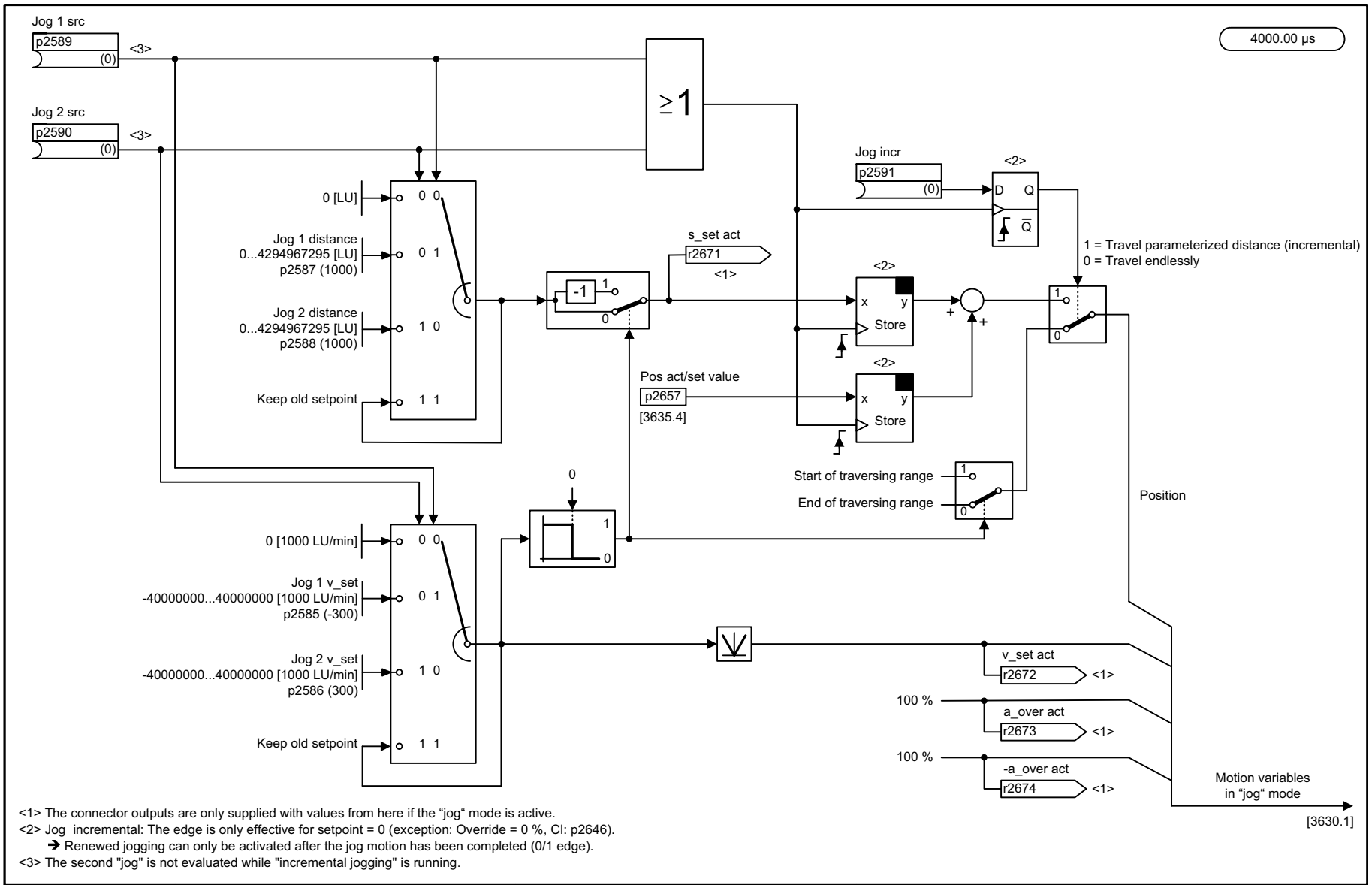
© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

2.12 Posizionatore semplice (EPOS)

Schemi logici

3610 – Modo operativo Funzionamento a impulsi (r0108.4 = 1)	2-877
3612 – Modo operativo Ricerca del punto di riferimento (r0108.4 = 1) (p2597 = segnale 0)	2-878
3614 – Modalità Ricerca del punto di riferimento al volo (r0108.4 = 1) (p2597 = segnale 1)	2-879
3615 – Modo operativo Blocchi di movimento Cambio blocco esterno (r0108.4 = 1)	2-880
3616 – Modo operativo Blocchi di movimento (r0108.4 = 1)	2-881
3617 – Posizionamento su riscontro fisso (r0108.4 = 1)	2-882
3618 – Modo oper. Impostazione diretta del valore di riferimento/MDI, valori dinamici (r0108.4 = 1)	2-883
3620 – Modo operativo Impostazione diretta del valore di riferimento/MDI (r0108.4 = 1)	2-884
3625 – Controllo dei modi operativi (r0108.4 = 1)	2-885
3630 – Limitazioni del campo di movimento (r0108.4 = 1)	2-886
3635 – Interpolatore (r0108.4 = 1)	2-887
3640 – Parola di comando selezione blocco/selezione MDI (r0108.4 = 1)	2-888
3645 – Parola di stato 1 (r0108.3 = 1, r0108.4 = 1)	2-889
3646 – Parola di stato 2 (r0108.3 = 1, r0108.4 = 1)	2-890
3650 – Parola di stato blocco di movimento attivo/MDI attivo (r0108.4 = 1)	2-891

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

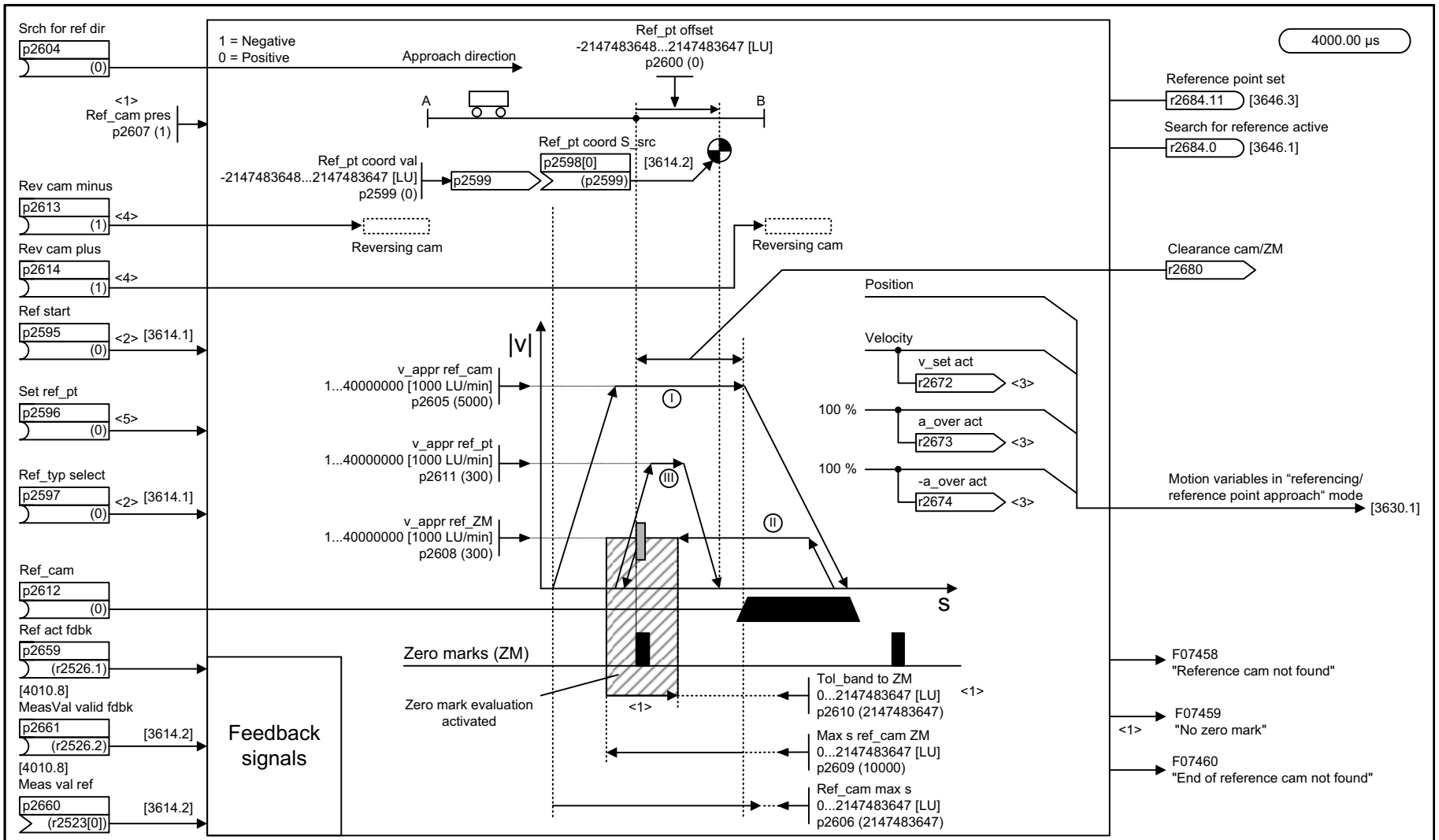


<1> The connector outputs are only supplied with values from here if the "jog" mode is active.
<2> Jog incremental: The edge is only effective for setpoint = 0 (exception: Override = 0 %, CI: p2646).
➔ Renewed jogging can only be activated after the jog motion has been completed (0/1 edge).
<3> The second "jog" is not evaluated while "incremental jogging" is running.

1	2	3	4	5	6	7	8
DO: SERVO					fp_3610_98_eng.vsd	Function diagram	- 3610 -
EPOS - Jog mode (r0108.4 = 1)					04.04.08 V04.04.00	SINAMICS S110	

Figura 2-101 3610 – Modo operativo Funzionamento a impulsi (r0108.4 = 1)

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

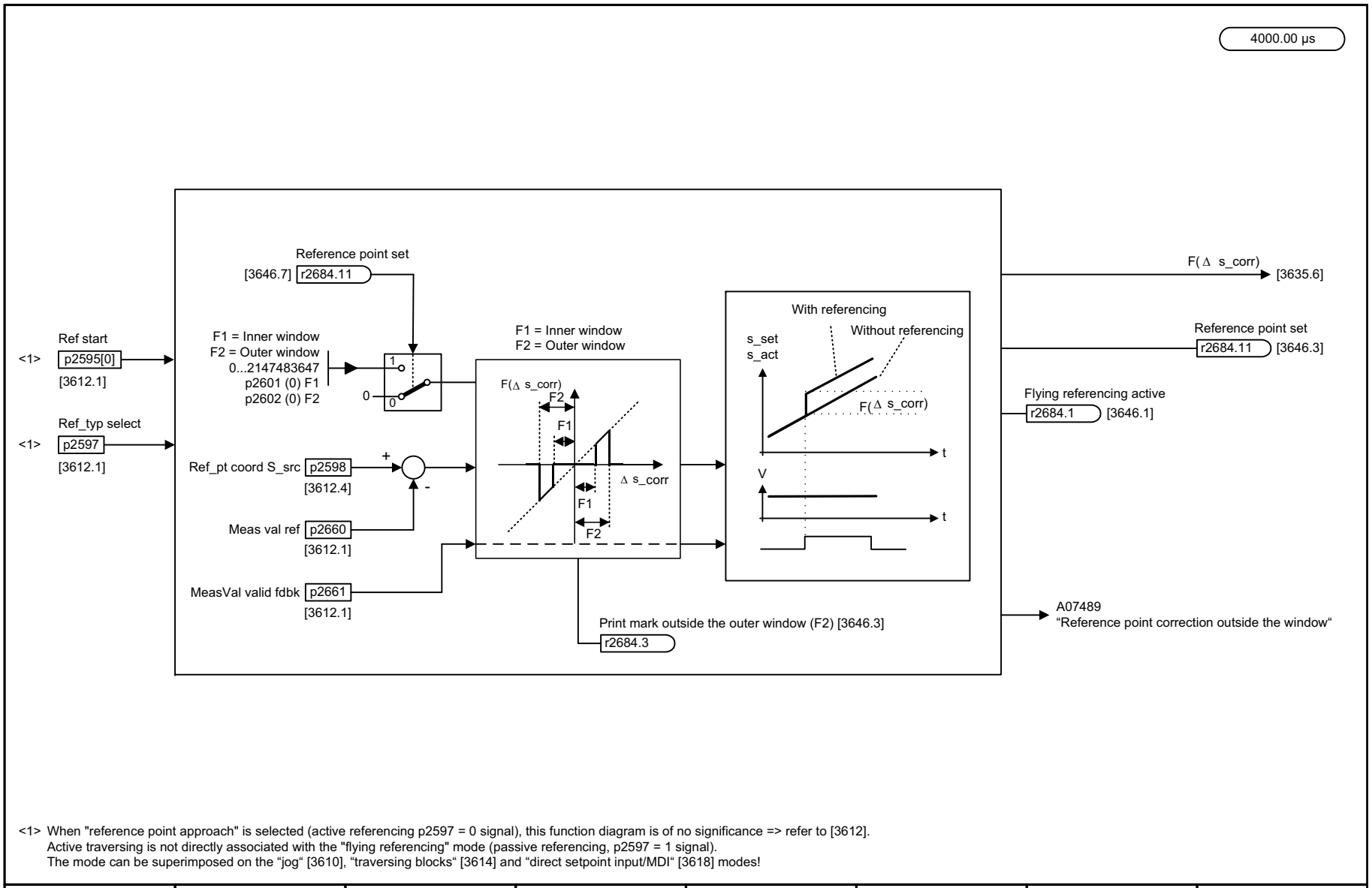


[4010.8] <1> If no reference cam exists, the axis directly moves to the zero mark (in the defined start direction). Without a reference cam, the tolerance bandwidth is not evaluated.
<2> When "flying referencing" is selected (passive referencing, p2597 = 1 signal), this function diagram is of no significance => refer to [3614].
<3> The connector outputs are only supplied with values from here if the "referencing" mode is active.
<4> The reversing cams are low active. When a cam is actuated, motion (reference cam search) is continued in the opposite direction.
<5> Reference point setting is only effective in the initial state [3625].

1	2	3	4	5	6	7	8
DO: SERVO					fp_3612_98_eng.vsd	Function diagram	- 3612 -
EPOS - Referencing/reference point approach mode (r0108.4 = 1) (p2597 = 0 signal)					04.04.08 V04.04.00	SINAMICS S110	

Figura 2-102 3612 – Modo operativo Ricerca del punto di riferimento (r0108.4 = 1) (p2597 = segnale 0)

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

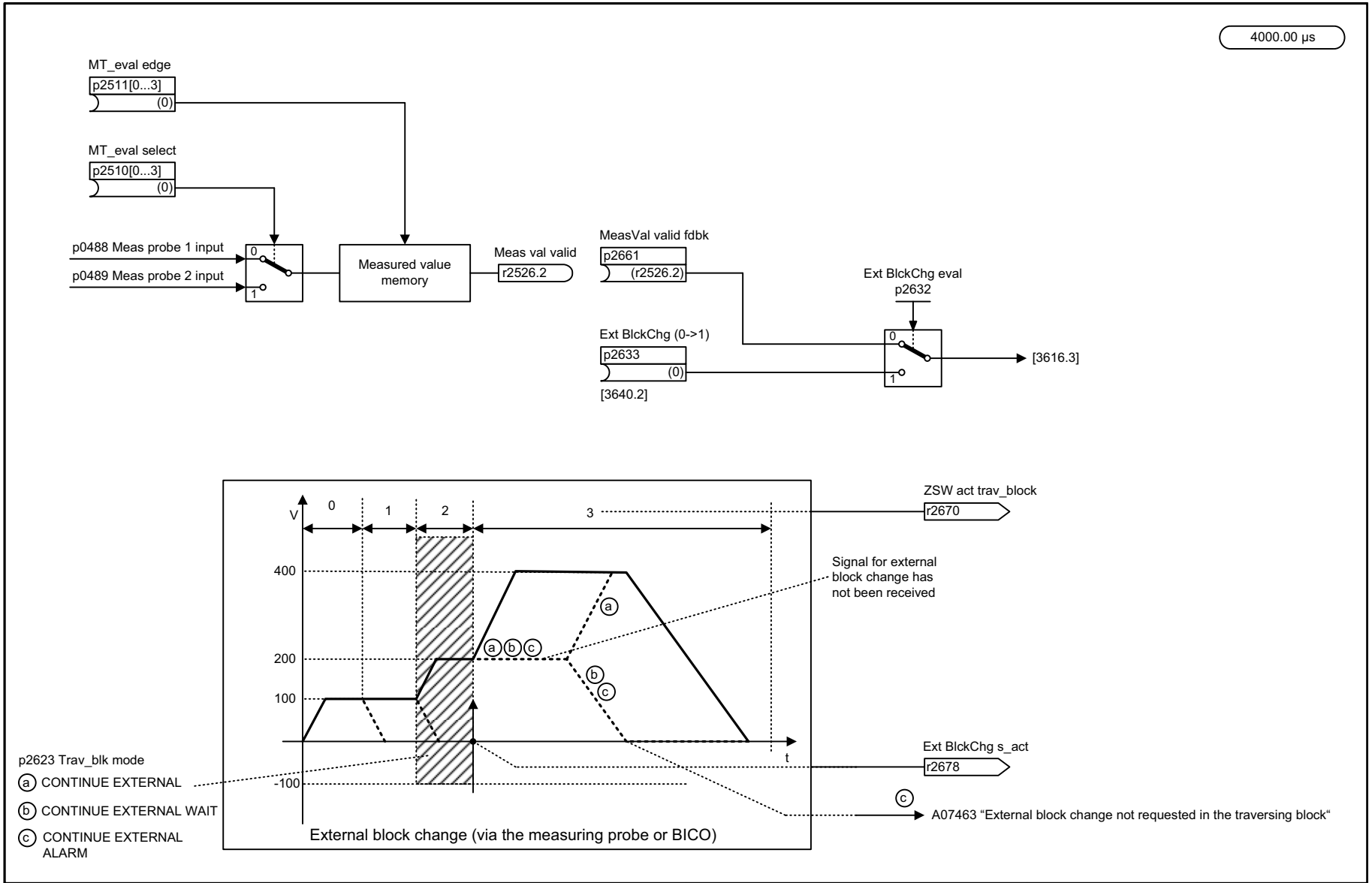


<1> When "reference point approach" is selected (active referencing p2597 = 0 signal), this function diagram is of no significance => refer to [3612].
Active traversing is not directly associated with the "flying referencing" mode (passive referencing, p2597 = 1 signal).
The mode can be superimposed on the "jog" [3610], "traversing blocks" [3614] and "direct setpoint input/MDI" [3618] modes!

1	2	3	4	5	6	7	8
DO: SERVO					fp_3614_98_eng.vsd	Function diagram	- 3614 -
EPOS - Flying referencing mode (r0108.4 = 1) (p2597 = 1 signal)					28.10.08 V04.04.00	SINAMICS S110	

Figura 2-103 3614 – Modalità Ricerca del punto di riferimento al volo (r0108.4 = 1) (p2597 = segnale 1)

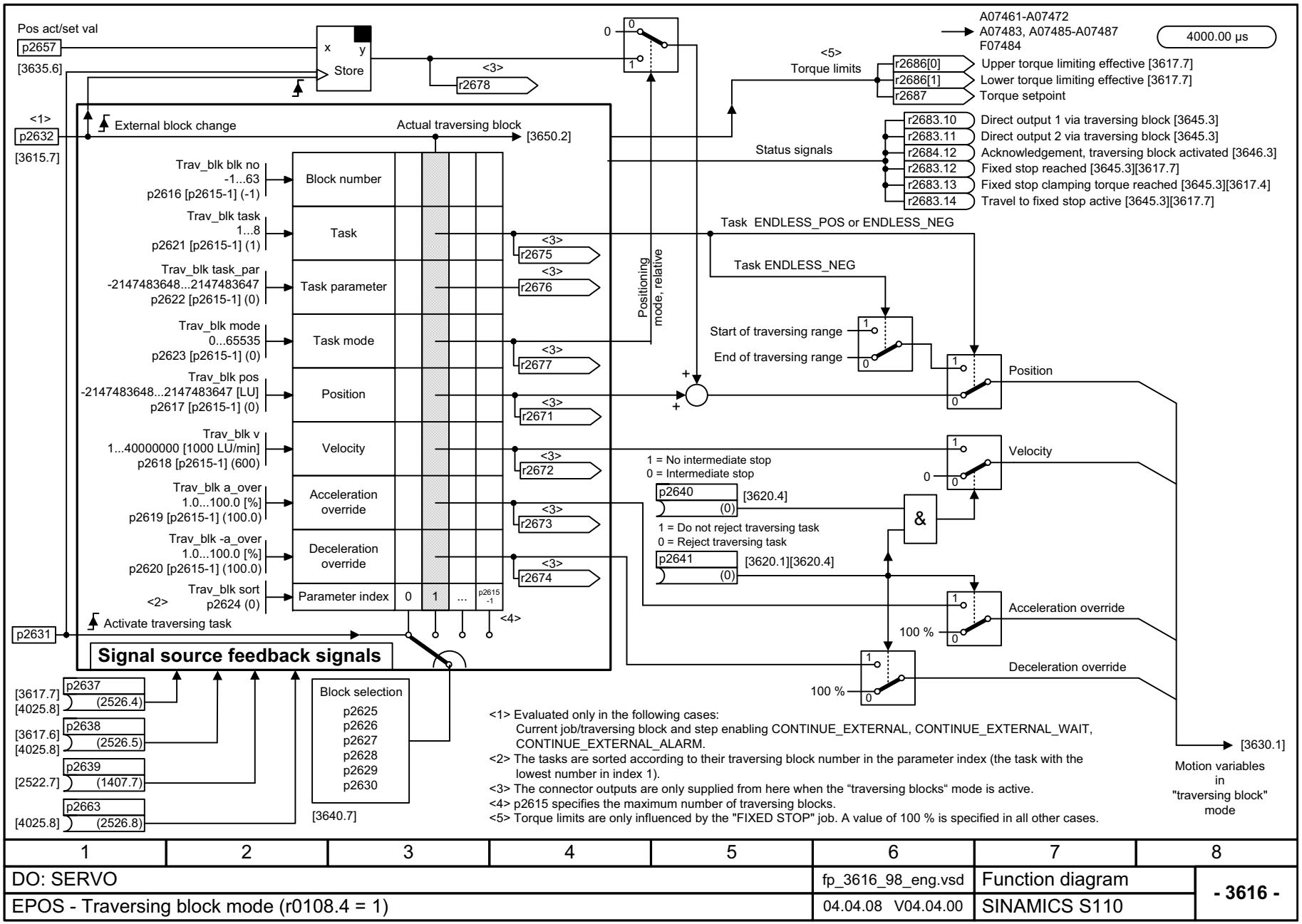
© Siemens AG 2012 All Rights Reserved



1	2	3	4	5	6	7	8
DO: SERVO					fp_3615_98_eng.vsd	Function diagram	- 3615 -
EPOS - Traversing block mode, external block change (r0108.4 = 1)					04.04.08 V04.04.00	SINAMICS S110	

Figura 2-104 3615 – Modo operativo Blocchi di movimento Cambio blocco esterno (r0108.4 = 1)

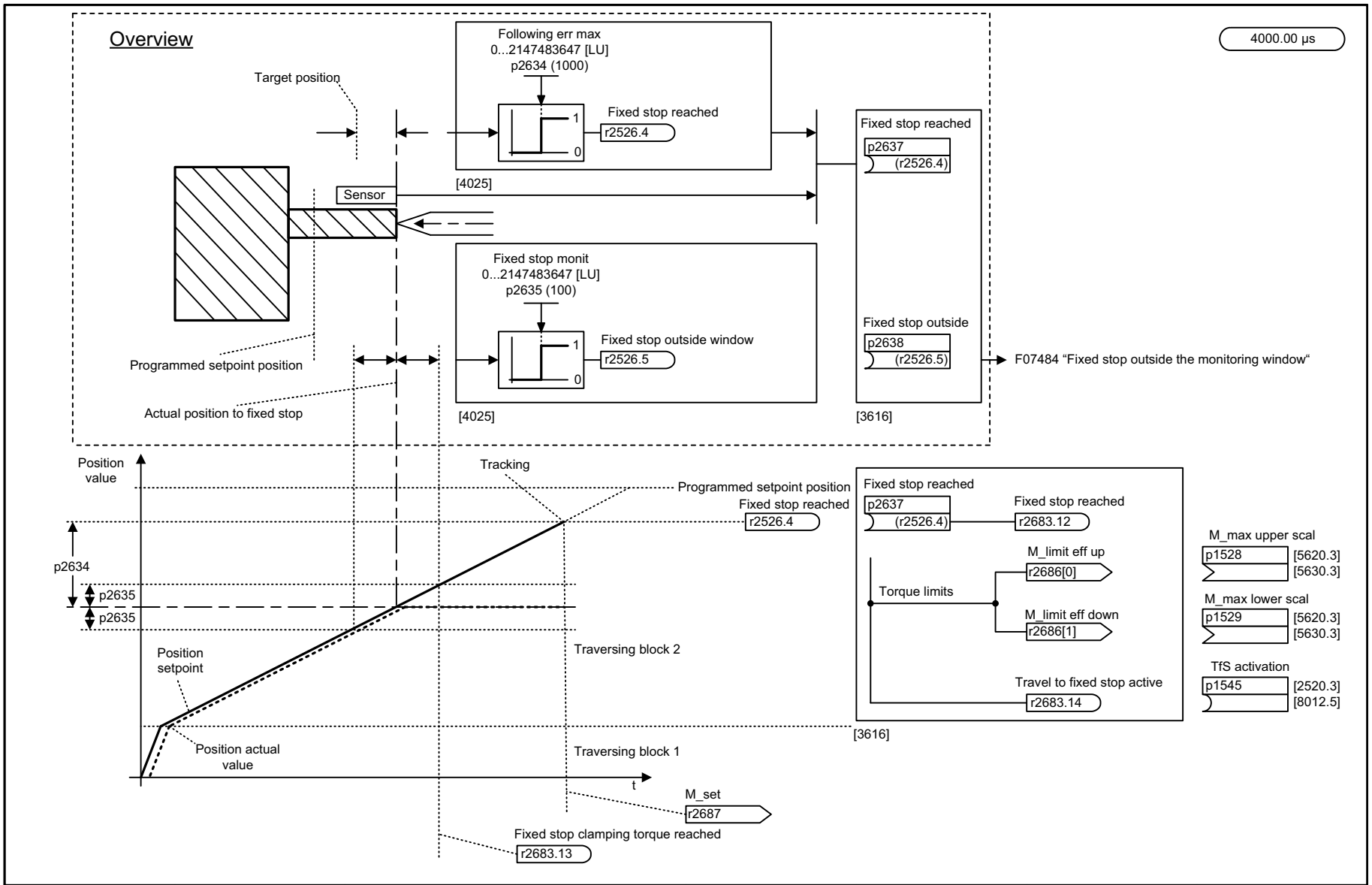
© Siemens AG 2012 All Rights Reserved



1	2	3	4	5	6	7	8
DO: SERVO					fp_3616_98_eng.vsd	Function diagram	- 3616 -
EPOS - Traversing block mode (r0108.4 = 1)					04.04.08 V04.04.00	SINAMICS S110	

Figura 2-105 3616 – Modo operativo Blocchi di movimento (r0108.4 = 1)

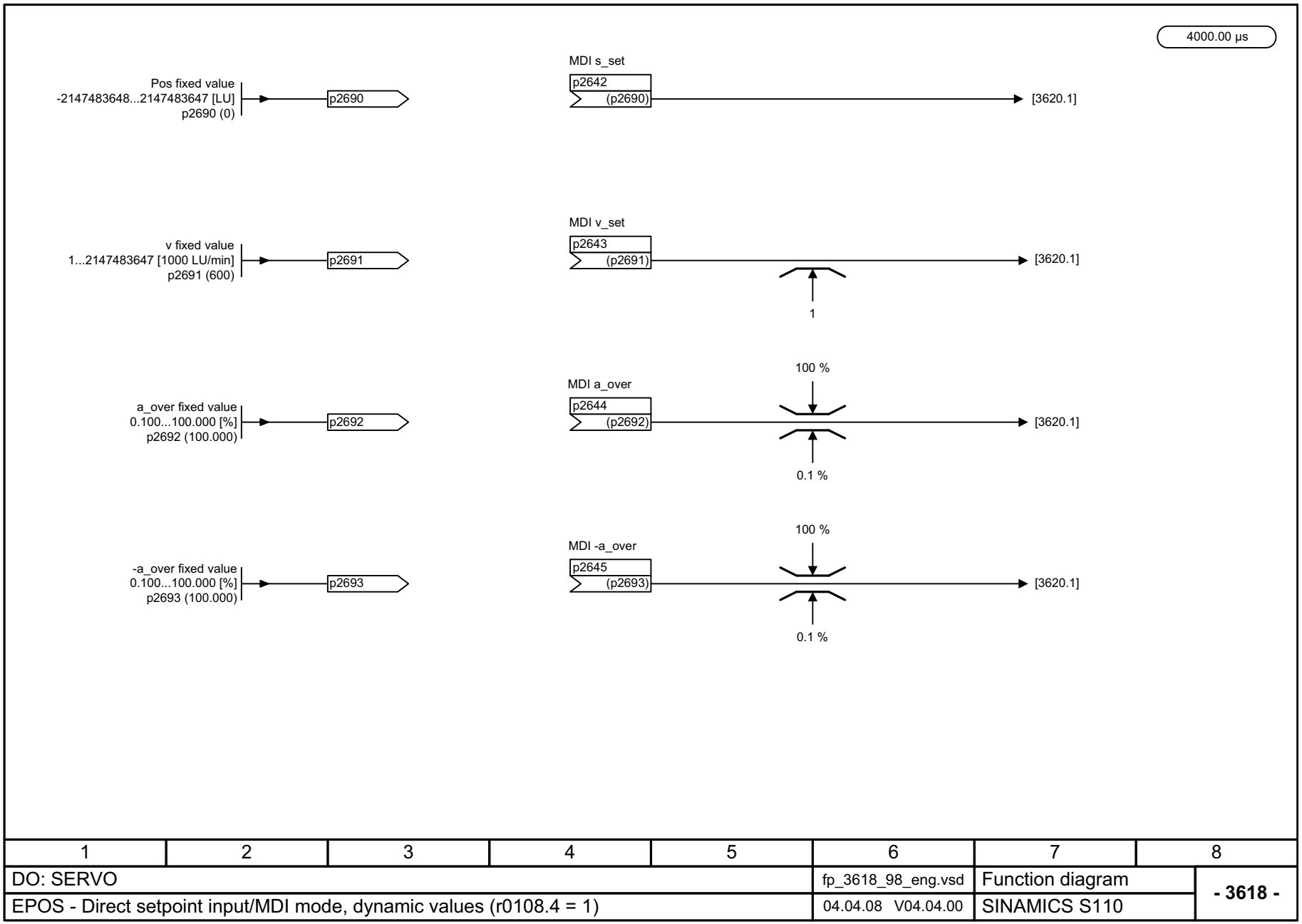
© Siemens AG 2012 All Rights Reserved



1	2	3	4	5	6	7	8
DO: SERVO					fp_3617_98_eng.vsd	Function diagram	- 3617 -
EPOS - Travel to fixed stop (r0108.4 = 1)					19.06.08 V04.04.00	SINAMICS S110	

Figura 2-106 3617 – Posizionamento su riscontro fisso (r0108.4 = 1)

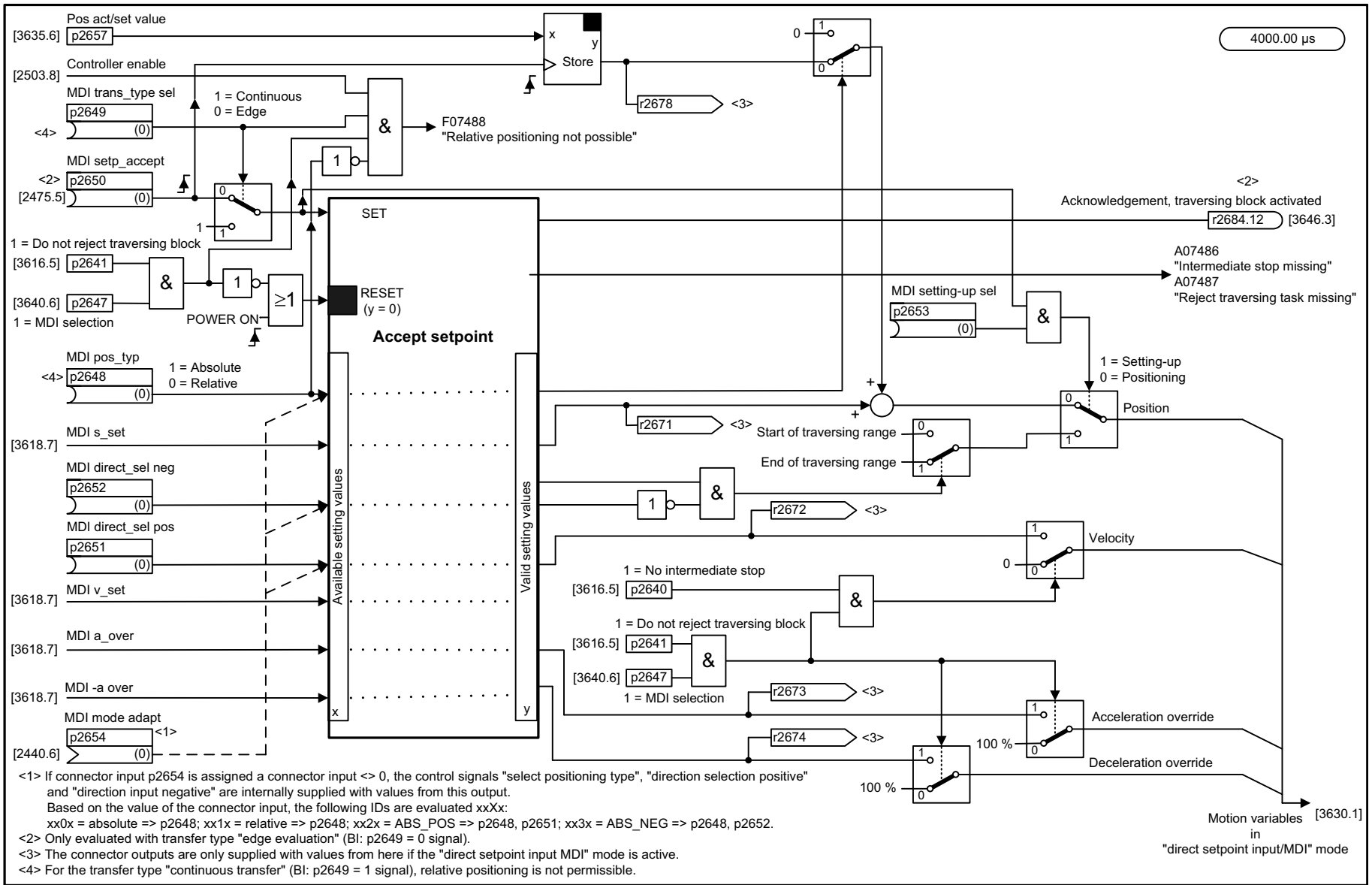
© Siemens AG 2012 All Rights Reserved



1	2	3	4	5	6	7	8
DO: SERVO					fp_3618_98_eng.vsd	Function diagram	- 3618 -
EPOS - Direct setpoint input/MDI mode, dynamic values (r0108.4 = 1)					04.04.08 V04.04.00	SINAMICS S110	

Figura 2-107 3618 – Modo oper. Impostazione diretta del valore di riferimento/MDI, valori dinamici (r0108.4 = 1)

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

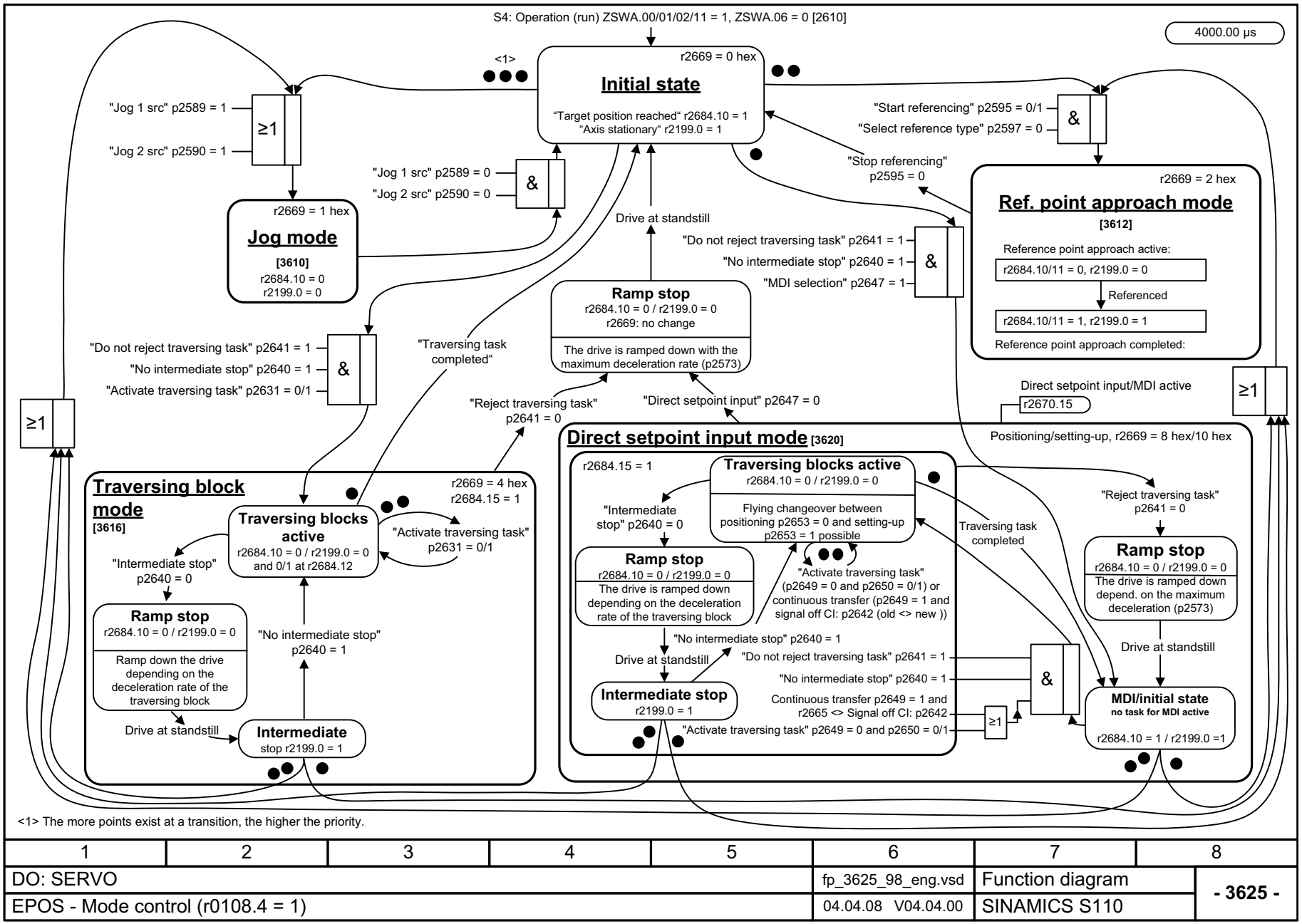


<1> If connector input p2654 is assigned a connector input <> 0, the control signals "select positioning type", "direction selection positive" and "direction input negative" are internally supplied with values from this output.
Based on the value of the connector input, the following IDs are evaluated xxXx:
xx0x = absolute => p2648; xx1x = relative => p2648; xx2x = ABS_POS => p2648, p2651; xx3x = ABS_NEG => p2648, p2652.
<2> Only evaluated with transfer type "edge evaluation" (BI: p2649 = 0 signal).
<3> The connector outputs are only supplied with values from here if the "direct setpoint input MDI" mode is active.
<4> For the transfer type "continuous transfer" (BI: p2649 = 1 signal), relative positioning is not permissible.

1	2	3	4	5	6	7	8
DO: SERVO					fp_3620_98_eng.vsd	Function diagram	- 3620 -
EPOS - Direct setpoint input/MDI mode (r0108.4 = 1)					04.04.08 V04.04.00	SINAMICS S110	

Figura 2-108 3620 – Modo operativo Impostazione diretta del valore di riferimento/MDI (r0108.4 = 1)

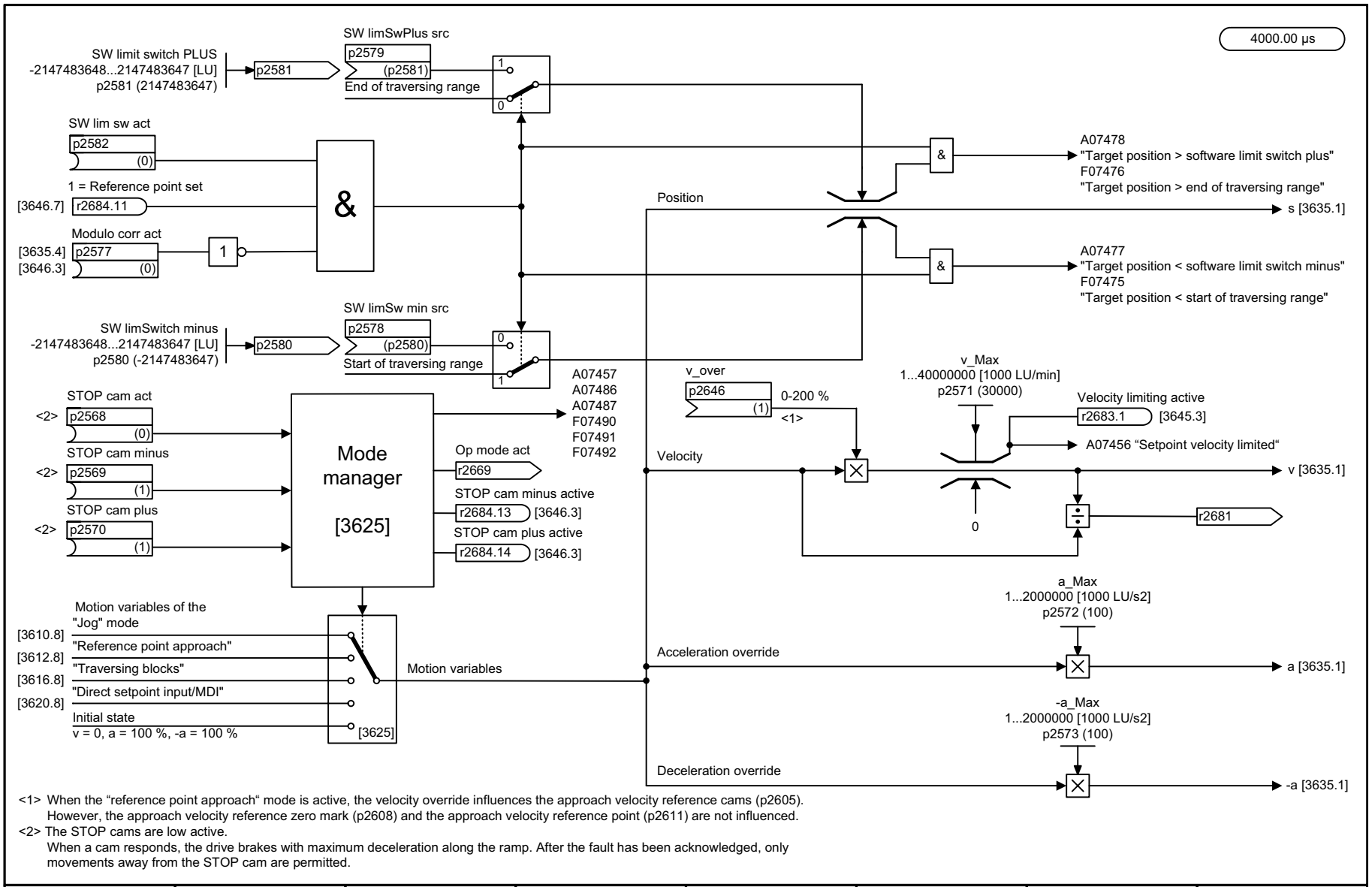
© Siemens AG 2012 All Rights Reserved



1	2	3	4	5	6	7	8
DO: SERVO					fp_3625_98_eng.vsd	Function diagram	- 3625 -
EPOS - Mode control (r0108.4 = 1)					04.04.08 V04.04.00	SINAMICS S110	

Figura 2-109 3625 – Controllo dei modi operativi (r0108.4 = 1)

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved



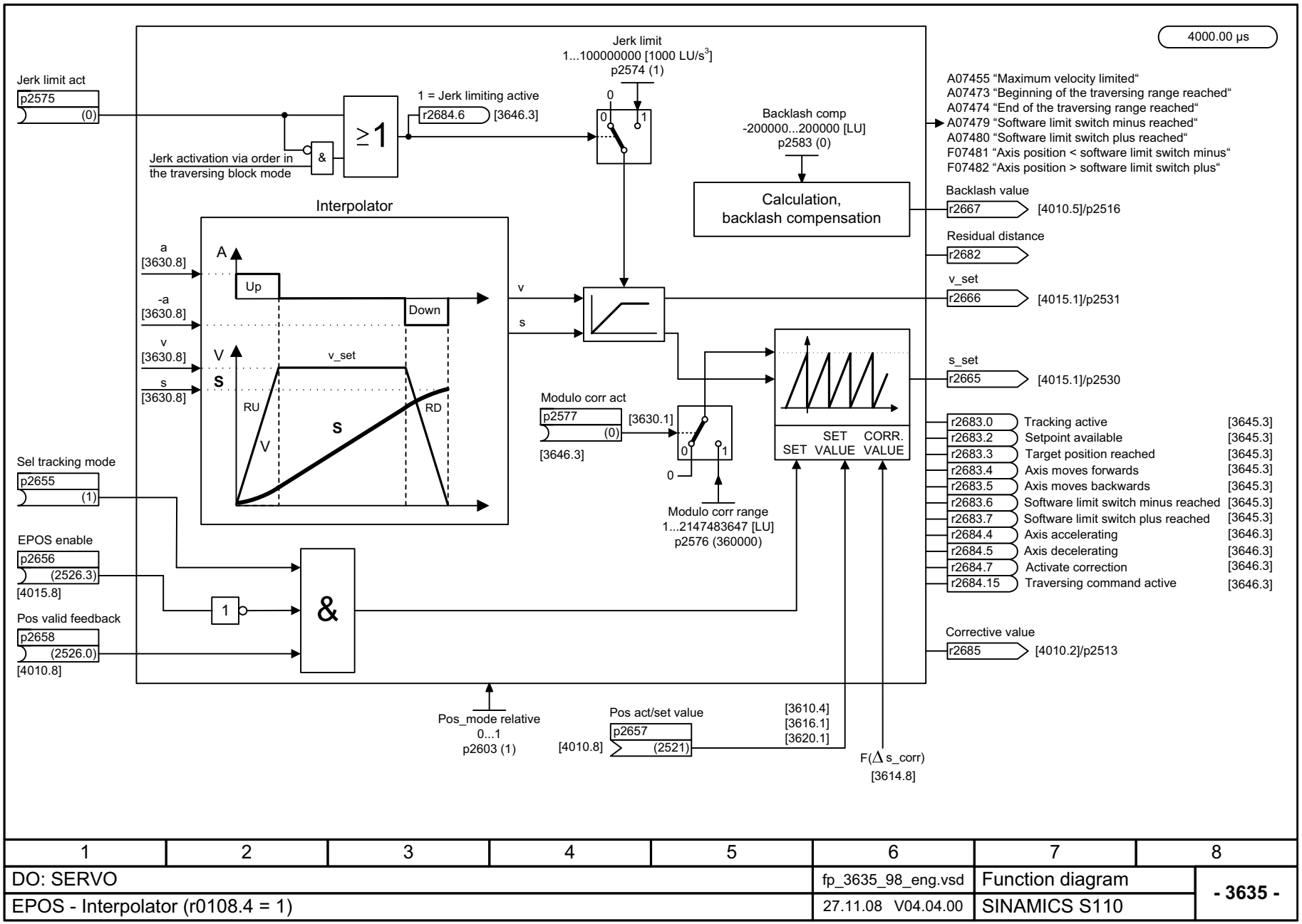
<1> When the "reference point approach" mode is active, the velocity override influences the approach velocity reference cams (p2605). However, the approach velocity reference zero mark (p2608) and the approach velocity reference point (p2611) are not influenced.

<2> The STOP cams are low active. When a cam responds, the drive brakes with maximum deceleration along the ramp. After the fault has been acknowledged, only movements away from the STOP cam are permitted.

1	2	3	4	5	6	7	8
DO: SERVO					fp_3630_98_eng.vsd	Function diagram	- 3630 -
EPOS - Traversing range limits (r0108.4 = 1)					04.04.08 V04.04.00	SINAMICS S110	

Figura 2-110 3630 – Limitazioni del campo di movimento (r0108.4 = 1)

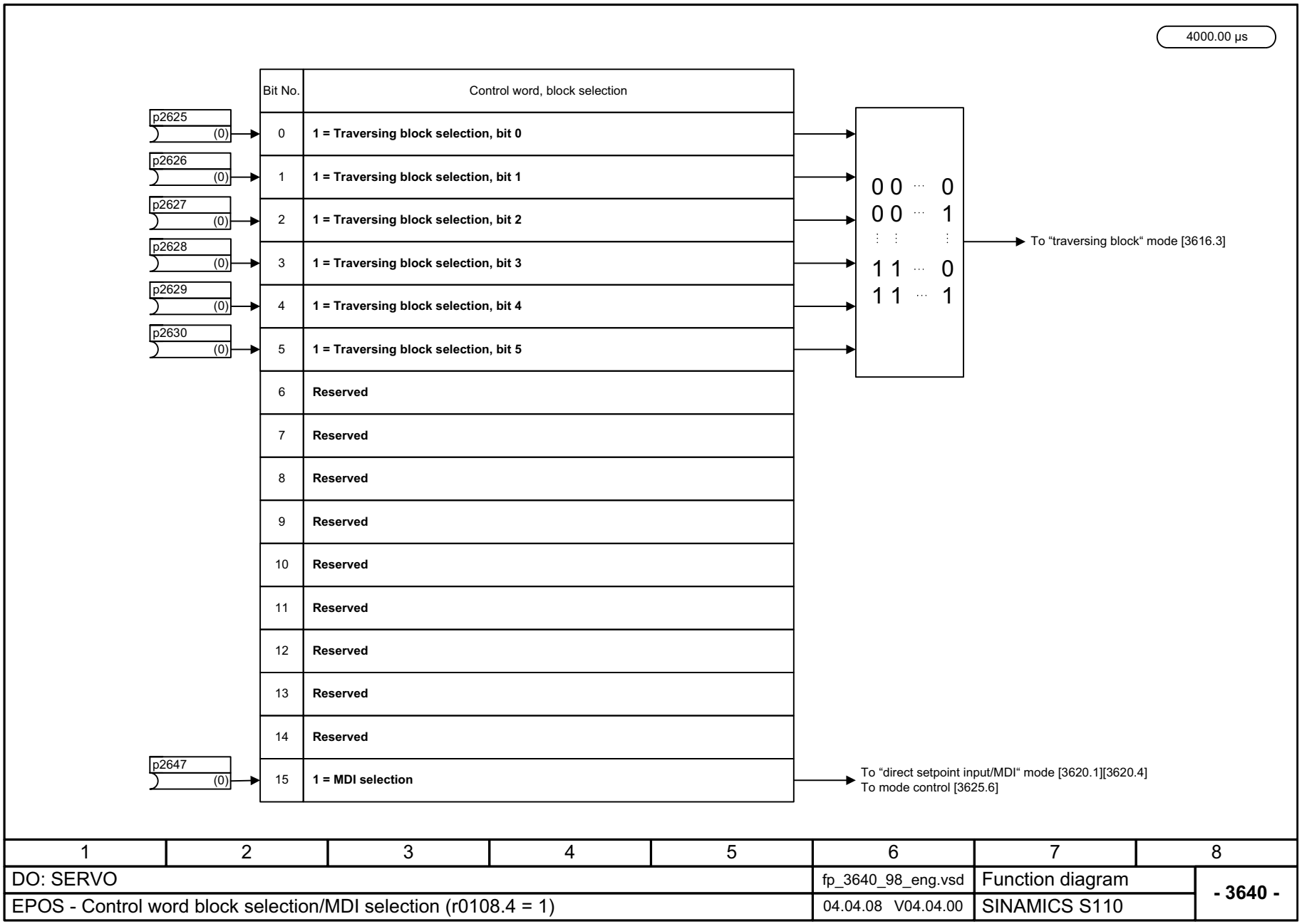
© Siemens AG 2012 All Rights Reserved



1	2	3	4	5	6	7	8
DO: SERVO					fp_3635_98_eng.vsd	Function diagram	- 3635 -
EPOS - Interpolator (r0108.4 = 1)					27.11.08 V04.04.00	SINAMICS S110	

Figura 2-111 3635 – Interpolatore (r0108.4 = 1)

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved



1	2	3	4	5	6	7	8
DO: SERVO					fp_3640_98_eng.vsd	Function diagram	- 3640 -
EPOS - Control word block selection/MDI selection (r0108.4 = 1)					04.04.08 V04.04.00	SINAMICS S110	

Figura 2-112 3640 – Parola di comando selezione blocco/selezione MDI (r0108.4 = 1)

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

1000.00 µs

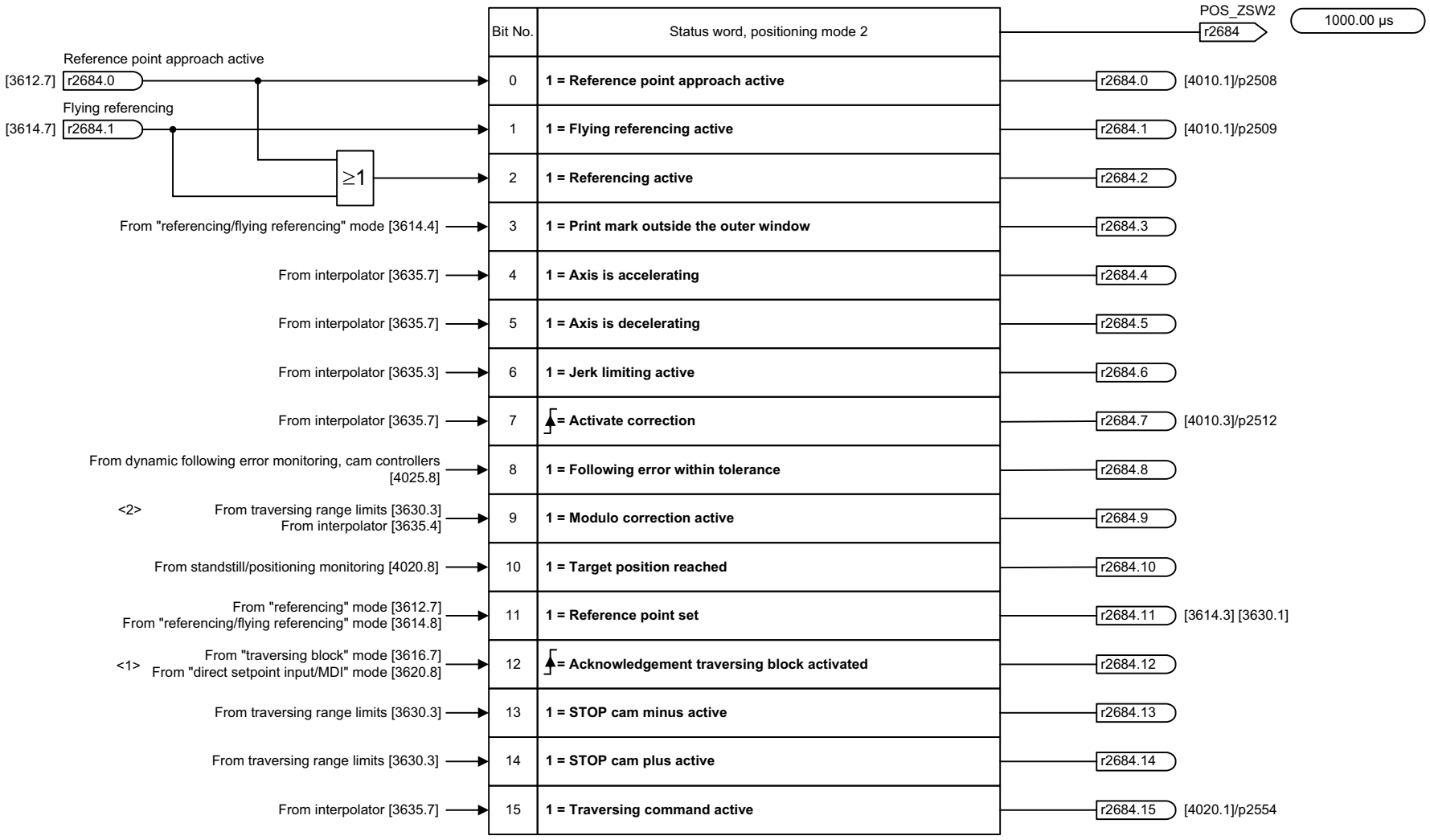
POS_ZSW1 r2683

	Bit No.	Status word, positioning mode 1		
From interpolator [3635.7]	0	**1 = Tracking mode active**	r2683.0	[4020.1]
From traversing range limits [3630.7]	1	**1 = Velocity limiting active**	r2683.1	
From interpolator [3635.7]	2	**1 = Setpoint static**	r2683.2	[4020.1]/p2551
	3	**1 = Target position reached**	r2683.3	
From interpolator [3635.7]	4	**1 = Axis moves forwards** 0 = Axis stand still or moves backwards	r2683.4	
From interpolator [3635.7]	5	**1 = Axis moves backwards** 0 = Axis stand still or moves forwards	r2683.5	
From interpolator [3635.7]	6	**1 = Software limit switch minus reached**	r2683.6	
From interpolator [3635.7]	7	**1 = Software limit switch plus reached**	r2683.7	
From dynamic following error monitoring, cam controllers [4025.8]	8	**1 = Position actual value <= cam switching position 1** 0 = Overrun cam switching position 1	r2683.8	
From dynamic following error monitoring, cam controllers [4025.8]	9	**1 = Position actual value <= cam switching position 2** 0 = Overrun cam switching position 2	r2683.9	
From “traversing block“ mode [3616.7]	10	**1 = Direct output 1 via the traversing block**	r2683.10	
From “traversing block“ mode [3616.7]	11	**1 = Direct output 2 via the traversing block**	r2683.11	
From “traversing block“ mode [3616.7]	12	**1 = Fixed stop reached**	r2683.12	[4025.1]/p2553
From “traversing block“ mode [3616.7]	13	**1 = Fixed stop, clamping torque reached**	r2683.13	
From “traversing block“ mode [3616.7]	14	**1 = Travel to fixed stop active**	r2683.14	[4025.6]/p2552
	15	**Reserved**		

1	2	3	4	5	6	7	8
DO: SERVO					fp_3645_98_eng.vsd	Function diagram	- 3645 -
EPOS - Status word 1 (r0108.3 = 1, r0108.4 = 1)					27.11.08 V04.04.00	SINAMICS S110	

Figura 2-113 3645 – Parola di stato 1 (r0108.3 = 1, r0108.4 = 1)

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved



<1> By default, the status bit is supplied with values from the “traversing block“ mode.
However, if the “direct setpoint input/MDI“ mode is active, it is supplied with values from this mode.
<2> The signal is only effective when the drive has reached the "Ready" state.

1	2	3	4	5	6	7	8
DO: SERVO					fp_3646_98_eng.vsd	Function diagram	- 3646 -
EPOS - Status word 2 (r0108.3 = 1, r0108.4 = 1)					07.10.08 V04.04.00	SINAMICS S110	

Figura 2-114 3646 – Parola di stato 2 (r0108.3 = 1, r0108.4 = 1)

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

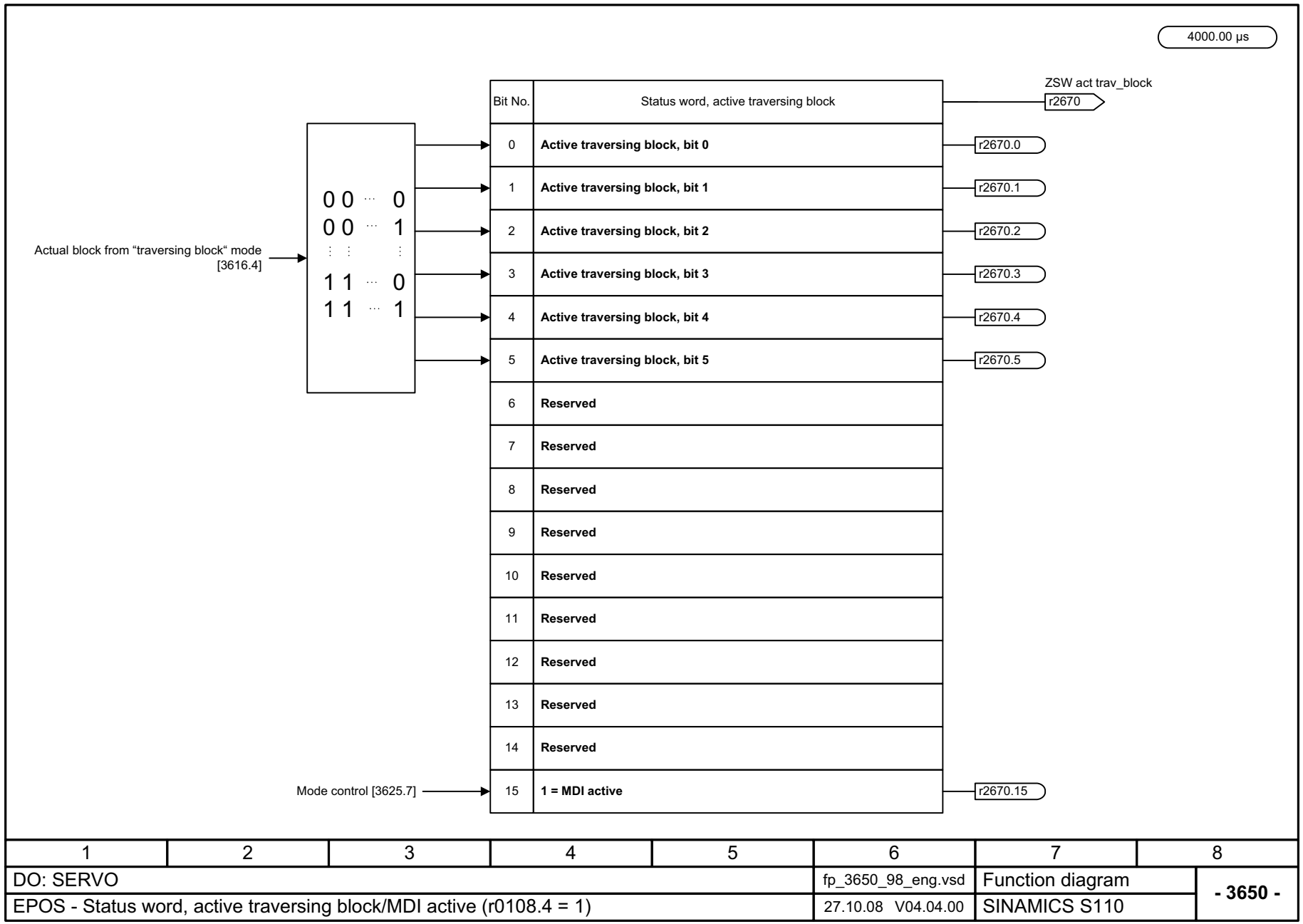


Figura 2-115 3650 – Parola di stato blocco di movimento attivo/MDI attivo (r0108.4 = 1)

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

2.13 Regolazione di posizione

Schemi logici

4010 – Preparazione del valore attuale di posizione (r0108.3 = 1)	2-893
4015 – Regolatore di posizione (r0108.3 = 1)	2-894
4020 – Sorveglianza di fermo/di posizionamento (r0108.3 = 1)	2-895
4025 – Sorveglianza dinamica dell'errore di inseguimento, programmatori a camme (r0108.3 = 1)	2-896

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

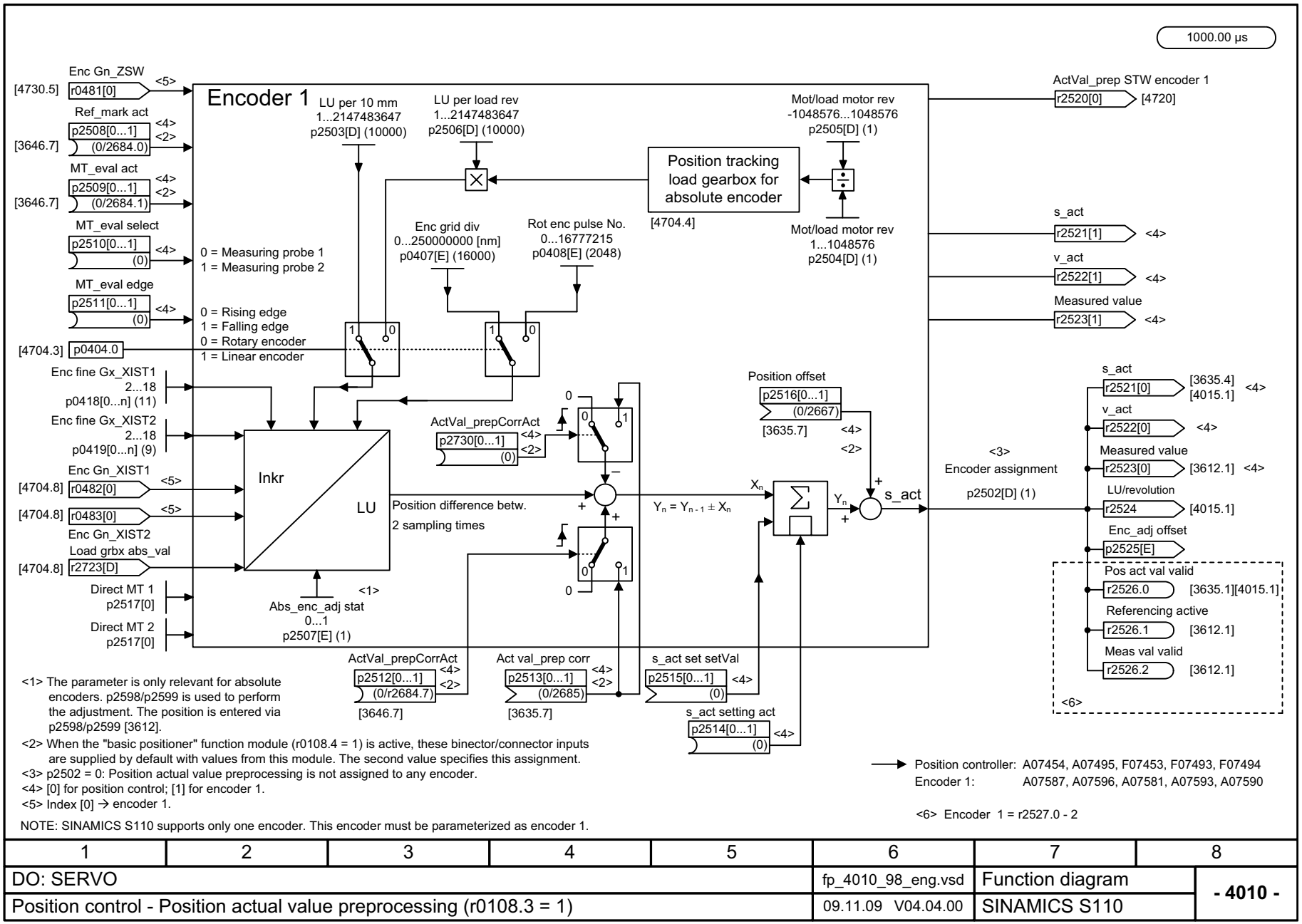
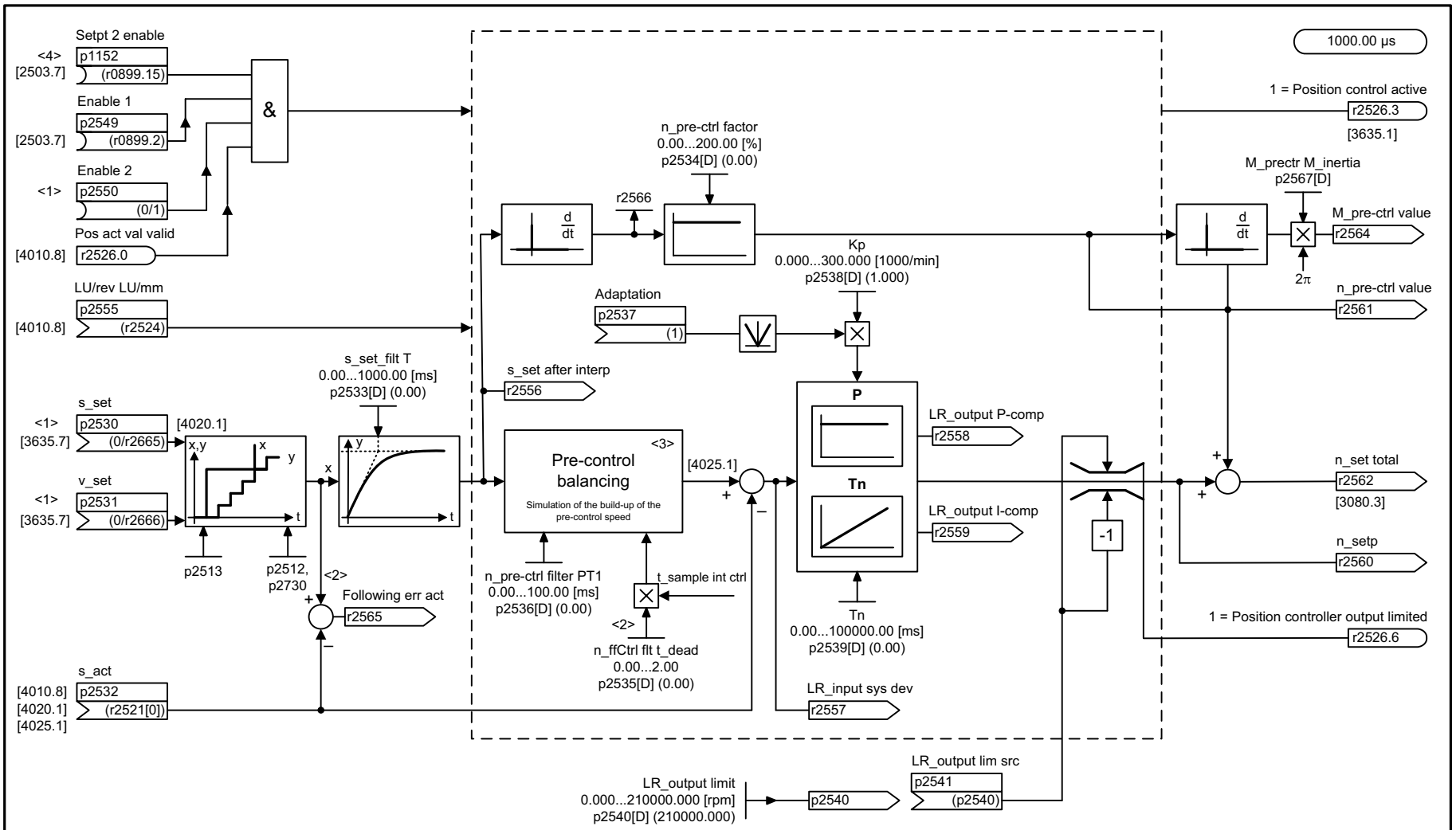


Figura 2-116 4010 – Preparazione del valore attuale di posizione (r0108.3 = 1)

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved



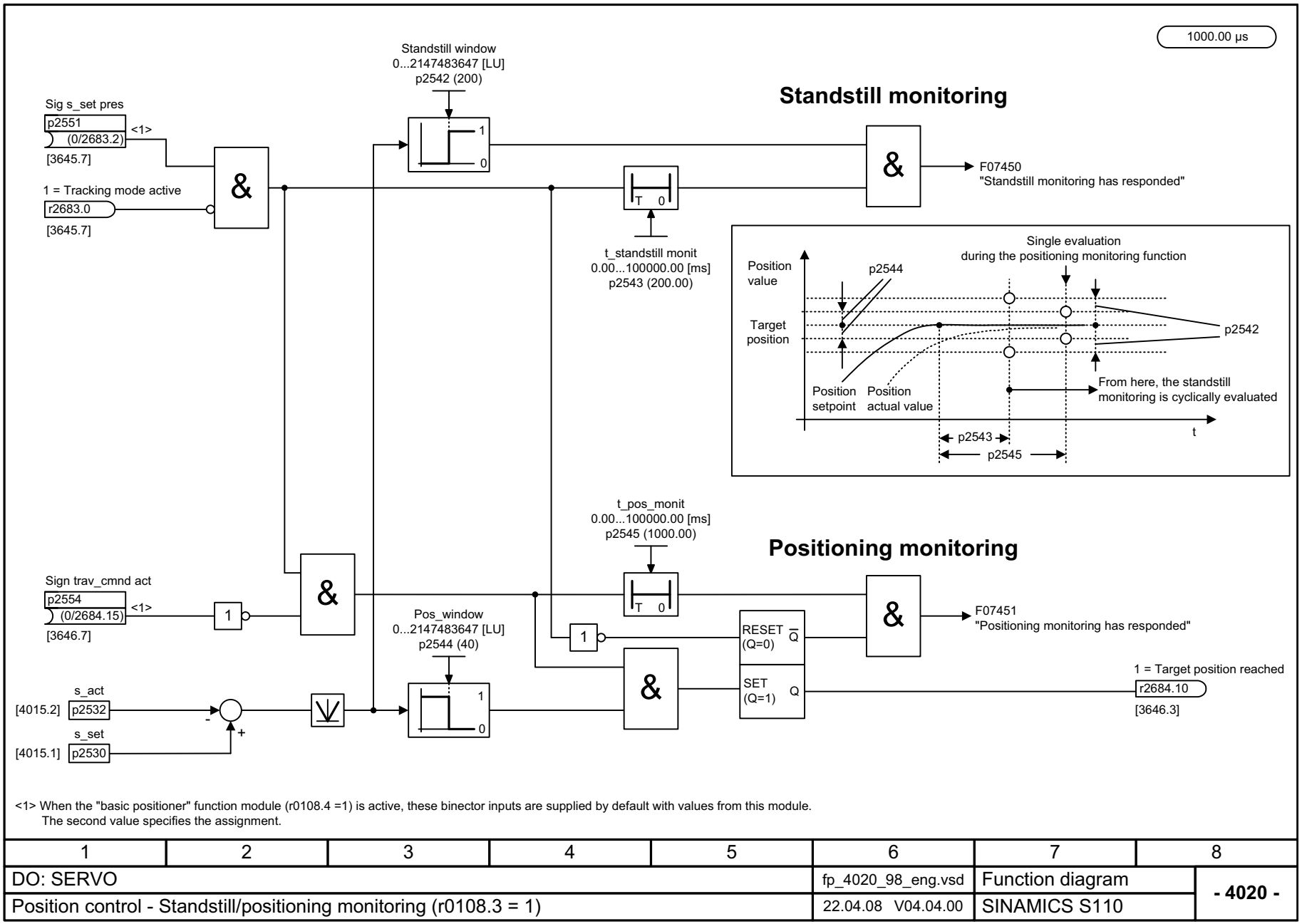
<1> When the "basic positioner" function module (r0108.4 = 1) is active, these binector/connector inputs are supplied by default with values from this module.
The second value specifies this assignment.
<2> For p2534 > 0 % the following applies: A deadtime of two position controller clock cycles is additionally effective.
<3> For p2534 = 0 % the following applies: Pre-control balancing is not effective.
<4> Only if the "extended brake control" function module is active (r0108.14 = 1).

1	2	3	4	5	6	7	8
DO: SERVO					fp_4015_98_eng.vsd	Function diagram	- 4015 -
Position control - Position controller (r0108.3 = 1)					30.09.11 V04.04.00	SINAMICS S110	

Figura 2-117 4015 – Regolatore di posizione (r0108.3 = 1)

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

Figura 2-118 4020 – Sorveglianza di fermo/di posizionamento (r0108.3 = 1)



<1> When the "basic positioner" function module (r0108.4 =1) is active, these binector inputs are supplied by default with values from this module.
The second value specifies the assignment.

1	2	3	4	5	6	7	8
DO: SERVO					fp_4020_98_eng.vsd	Function diagram	- 4020 -
Position control - Standstill/positioning monitoring (r0108.3 = 1)					22.04.08 V04.04.00	SINAMICS S110	

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

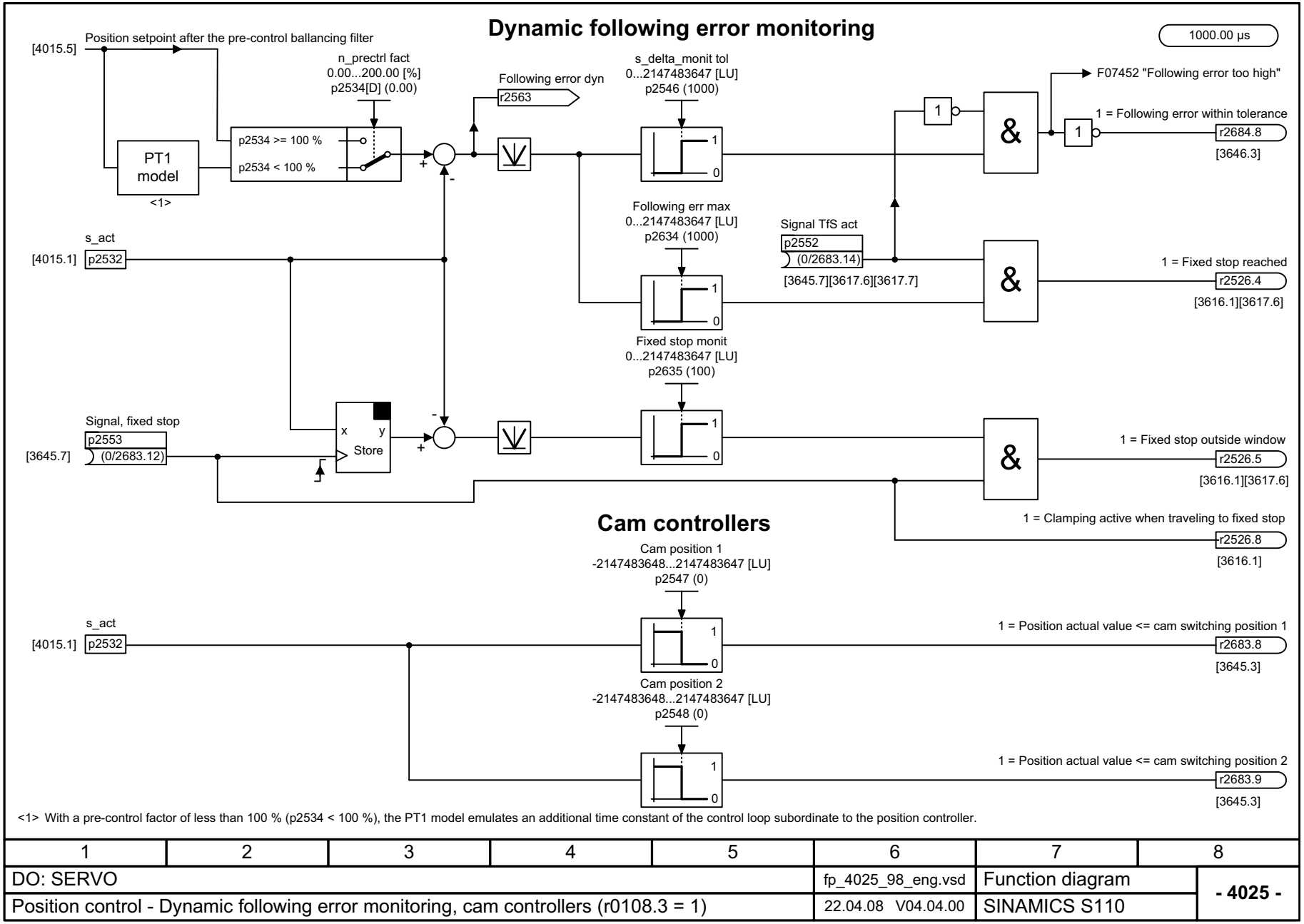


Figura 2-119 4025 – Sorveglianza dinamica dell'errore di inseguimento, programmatori a camme (r0108.3 = 1)

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

2.14 Valutazione encoder

Schemi logici

4704 – Rilevamento di posizione e temperatura encoder 1 ... 2	2-898
4710 – Rilevamento valore attuale del num. di giri e posizione dei poli, encoder motore (encoder 1)	2-899
4720 – Interfaccia encoder, segnali di ricezione encoder 1 ... 2	2-900
4730 – Interfaccia encoder, segnali di trasmissione encoder 1 ... 2	2-901
4735 – Ricerca tacca di riferimento con tacca di zero ausiliaria encoder 1	2-902

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

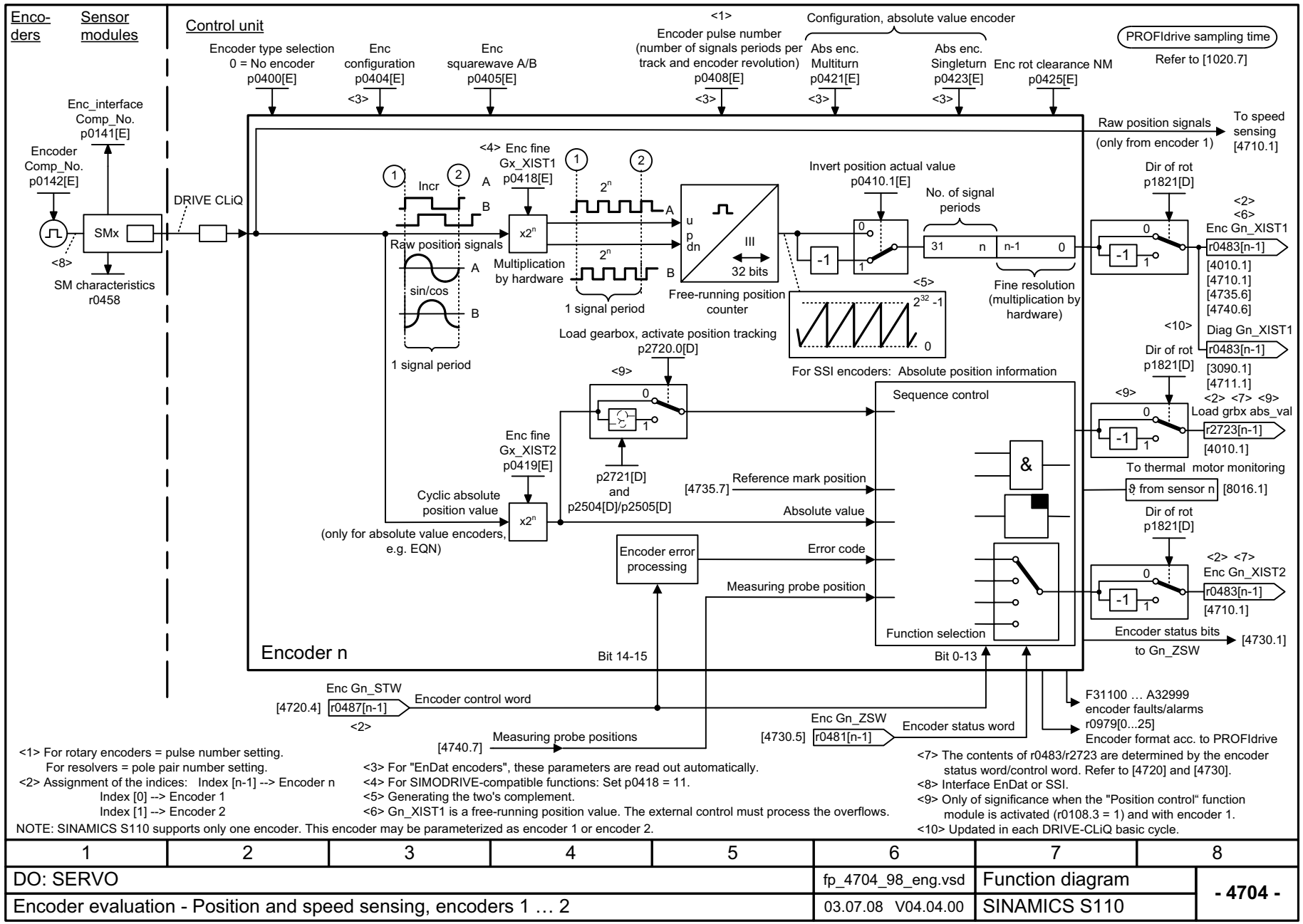


Figura 2-120 4704 – Rilevamento di posizione e temperatura encoder 1 … 2

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

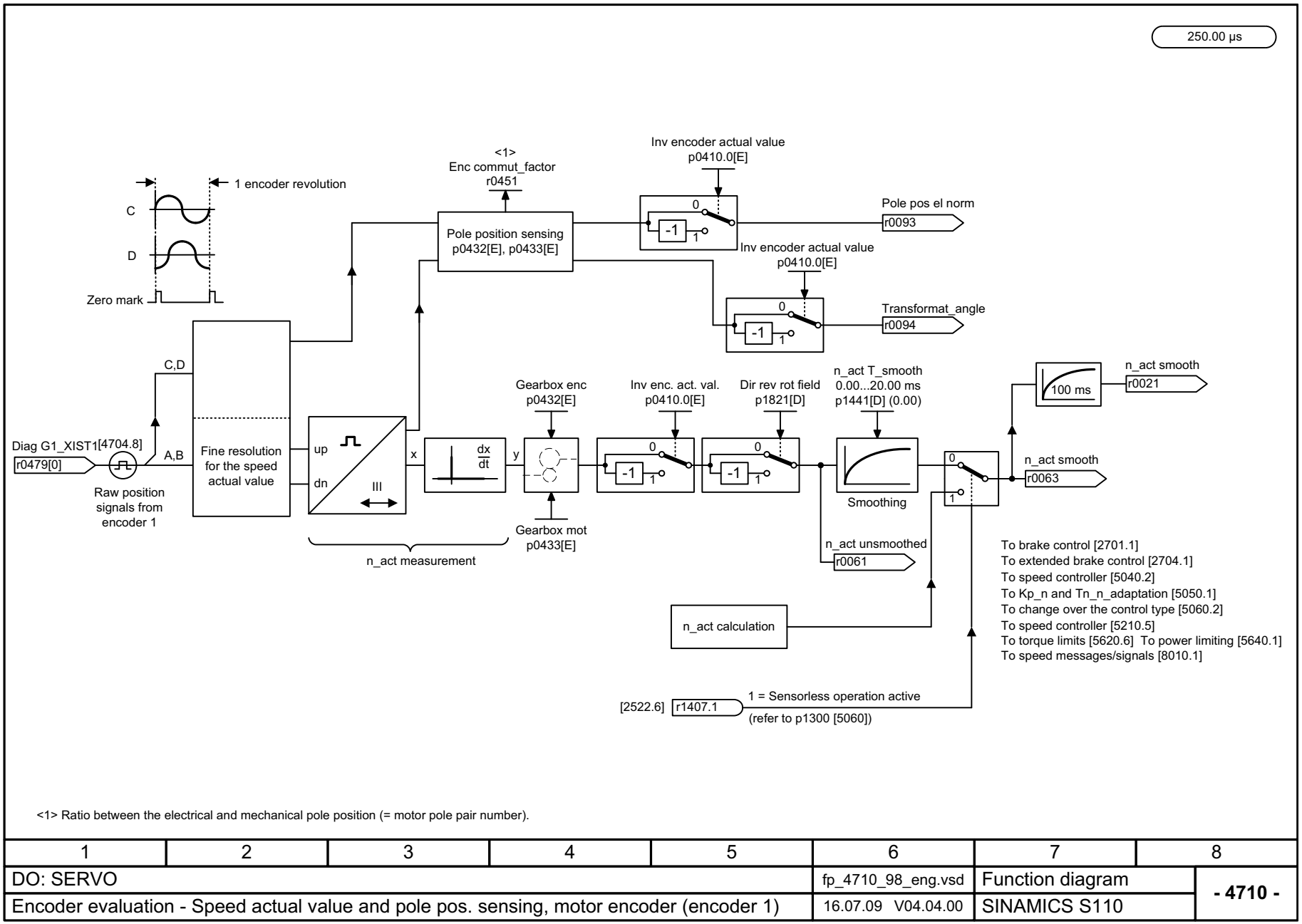


Figura 2-121 4710 – Rilevamento valore attuale del num. di giri e posizione dei poli, encoder motore (encoder 1)

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

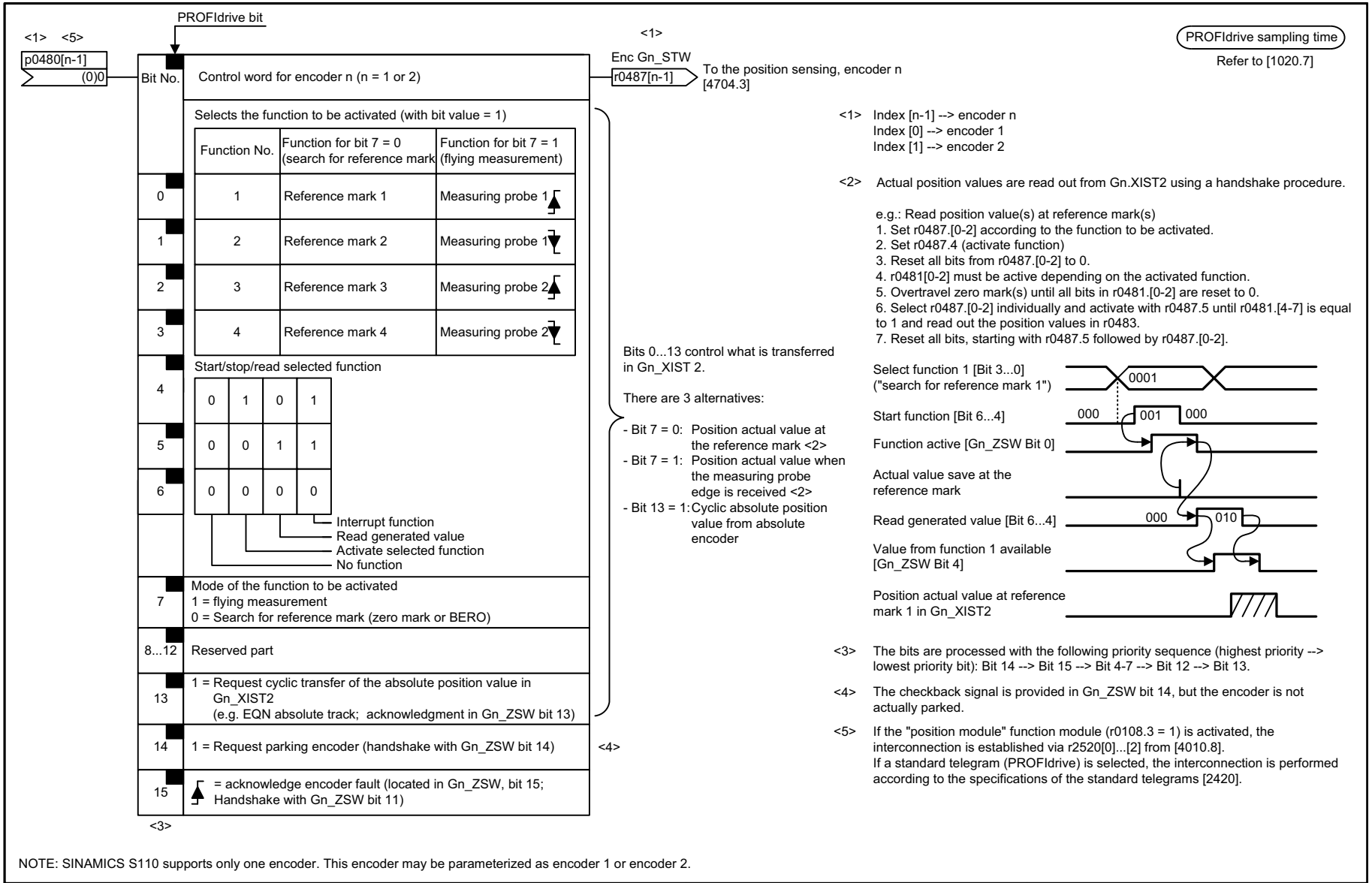


Figura 2-122 4720 – Interfaccia encoder, segnali di ricezione encoder 1 ... 2

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

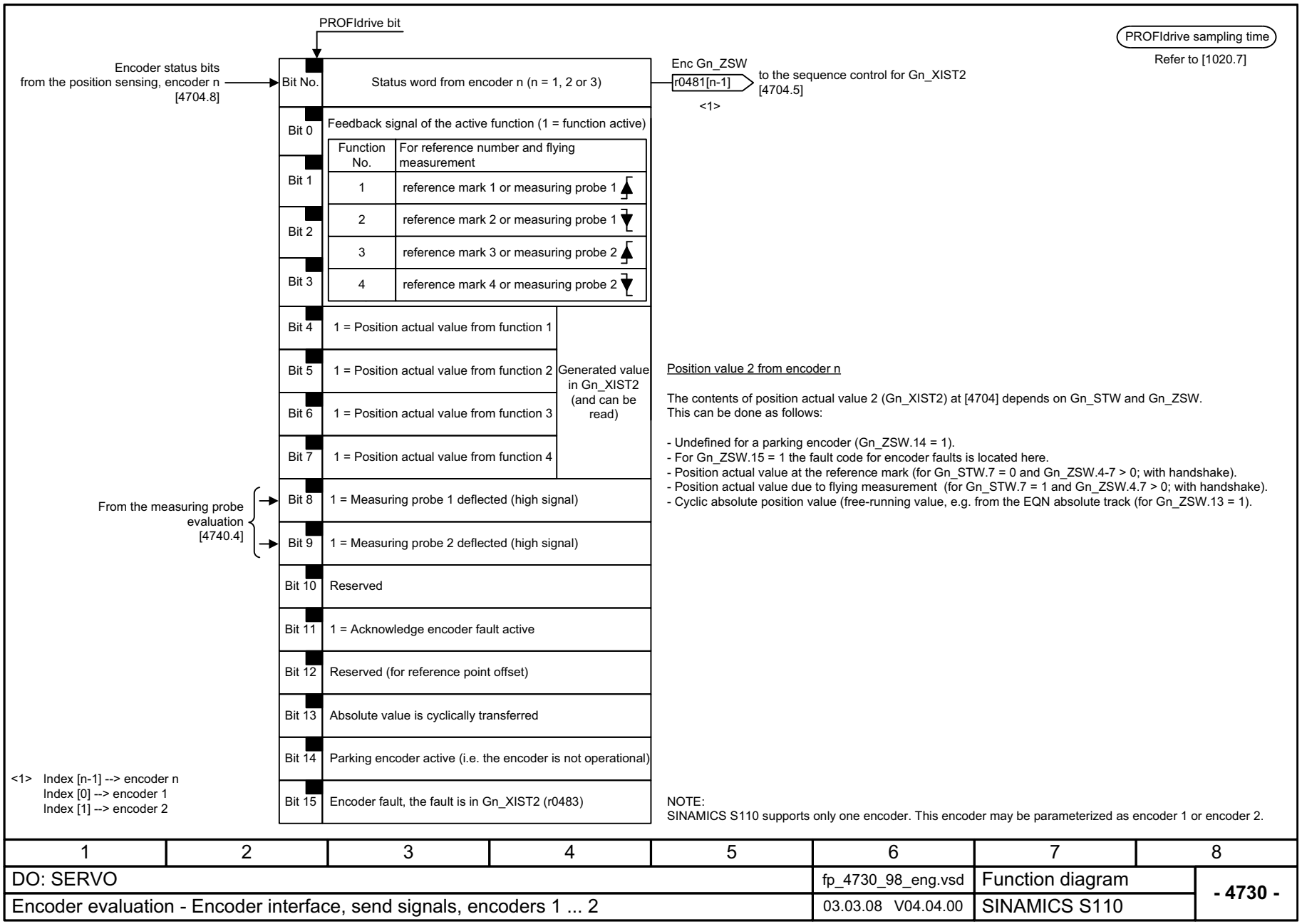
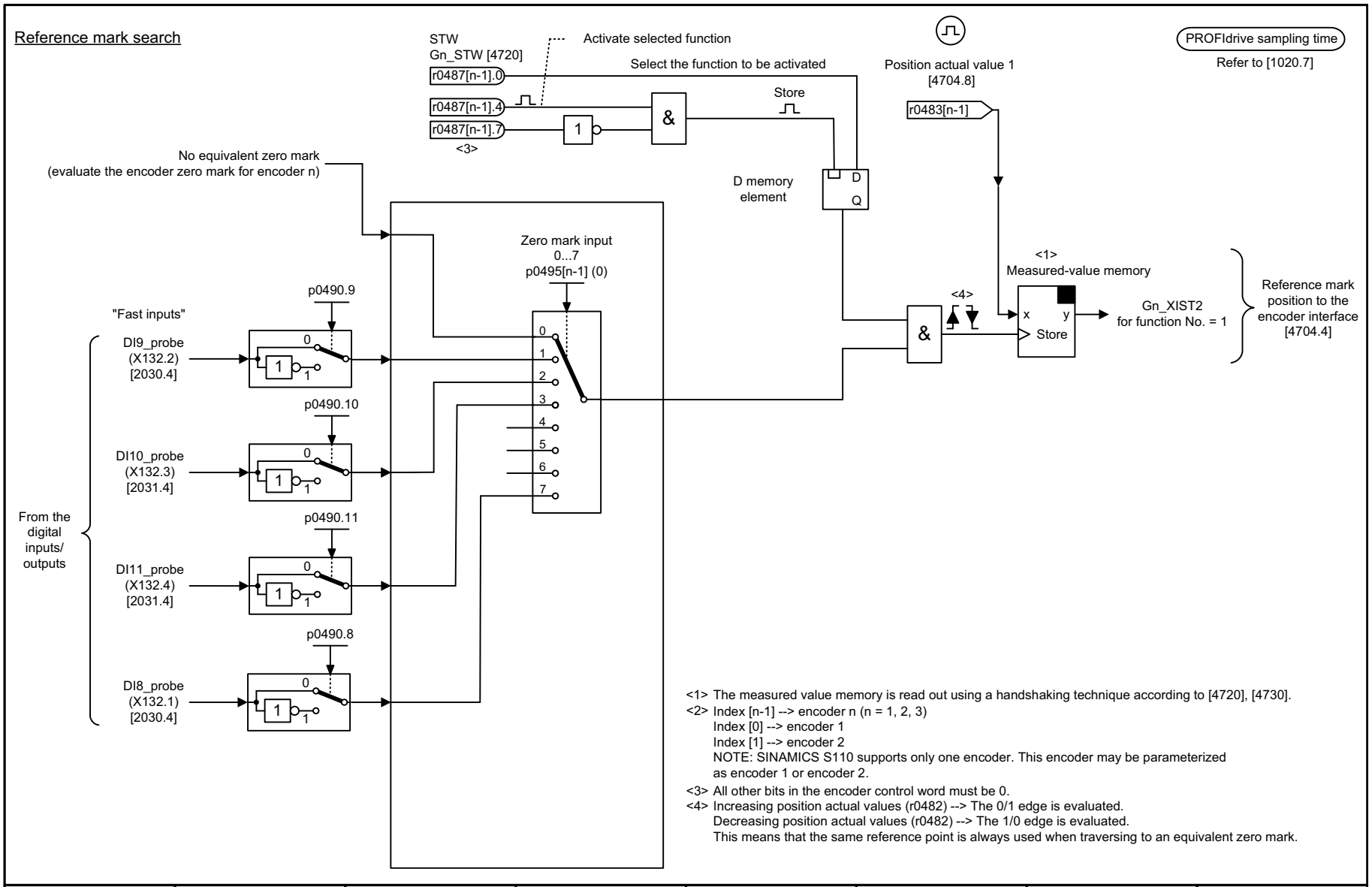


Figura 2-123 4730 – Interfaccia encoder, segnali di trasmissione encoder 1 ... 2

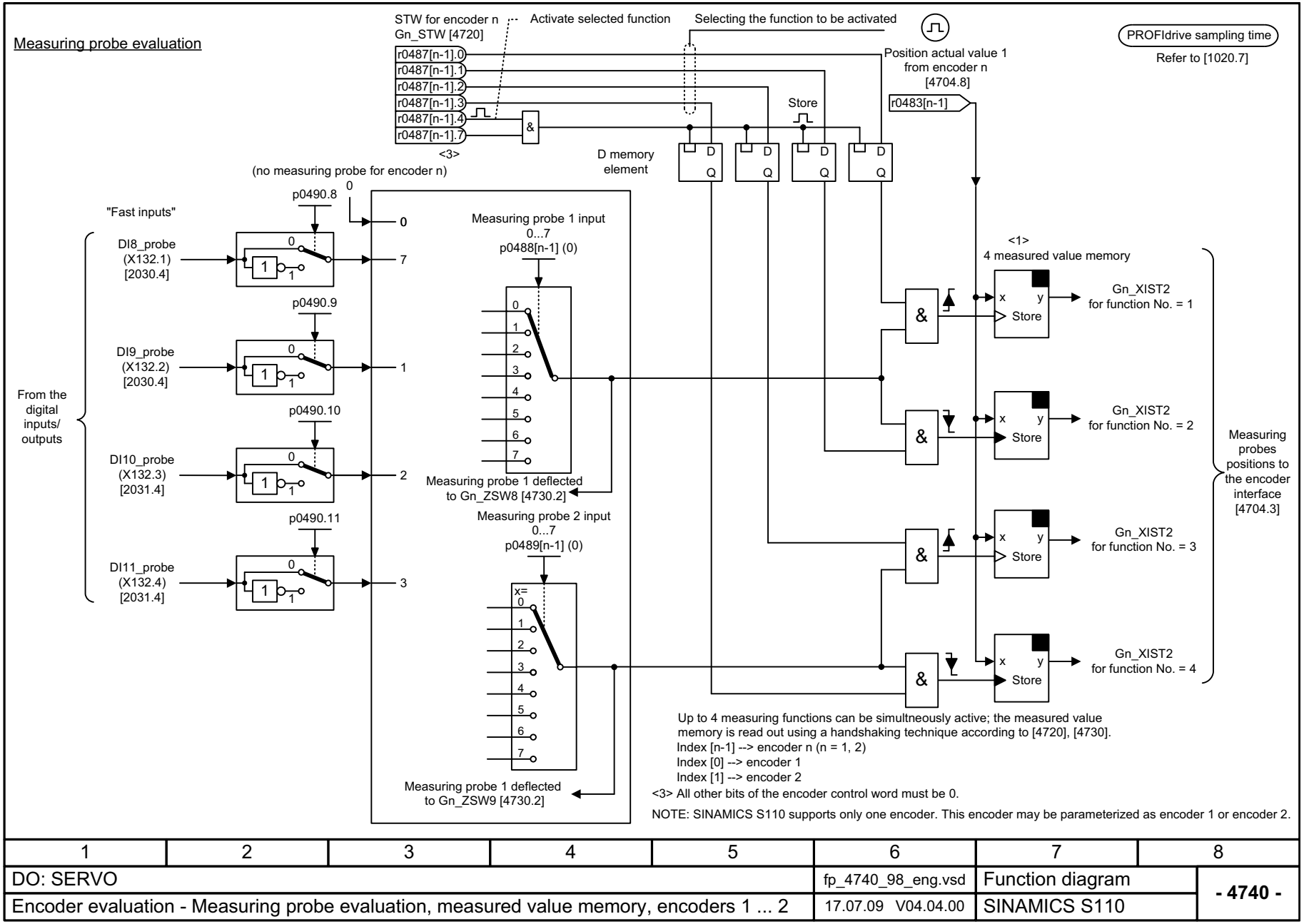
© Siemens AG 2012 All Rights Reserved



1	2	3	4	5	6	7	8
DO: SERVO					fp_4735_98_eng.vsd	Function diagram	- 4735 -
Encoder evaluation - Reference mark search with equivalent zero mark, encoder 1					17.07.09 V04.04.00	SINAMICS S110	

Figura 2-124 4735 – Ricerca tacca di riferimento con tacca di zero ausiliaria encoder 1

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved



1	2	3	4	5	6	7	8
DO: SERVO					fp_4740_98_eng.vsd	Function diagram	- 4740 -
Encoder evaluation - Measuring probe evaluation, measured value memory, encoders 1 ... 2					17.07.09 V04.04.00	SINAMICS S110	

Figura 2-125 4740 – Analisi del tastatore di misura, memoria dei valori di misura encoder 1 ... 2

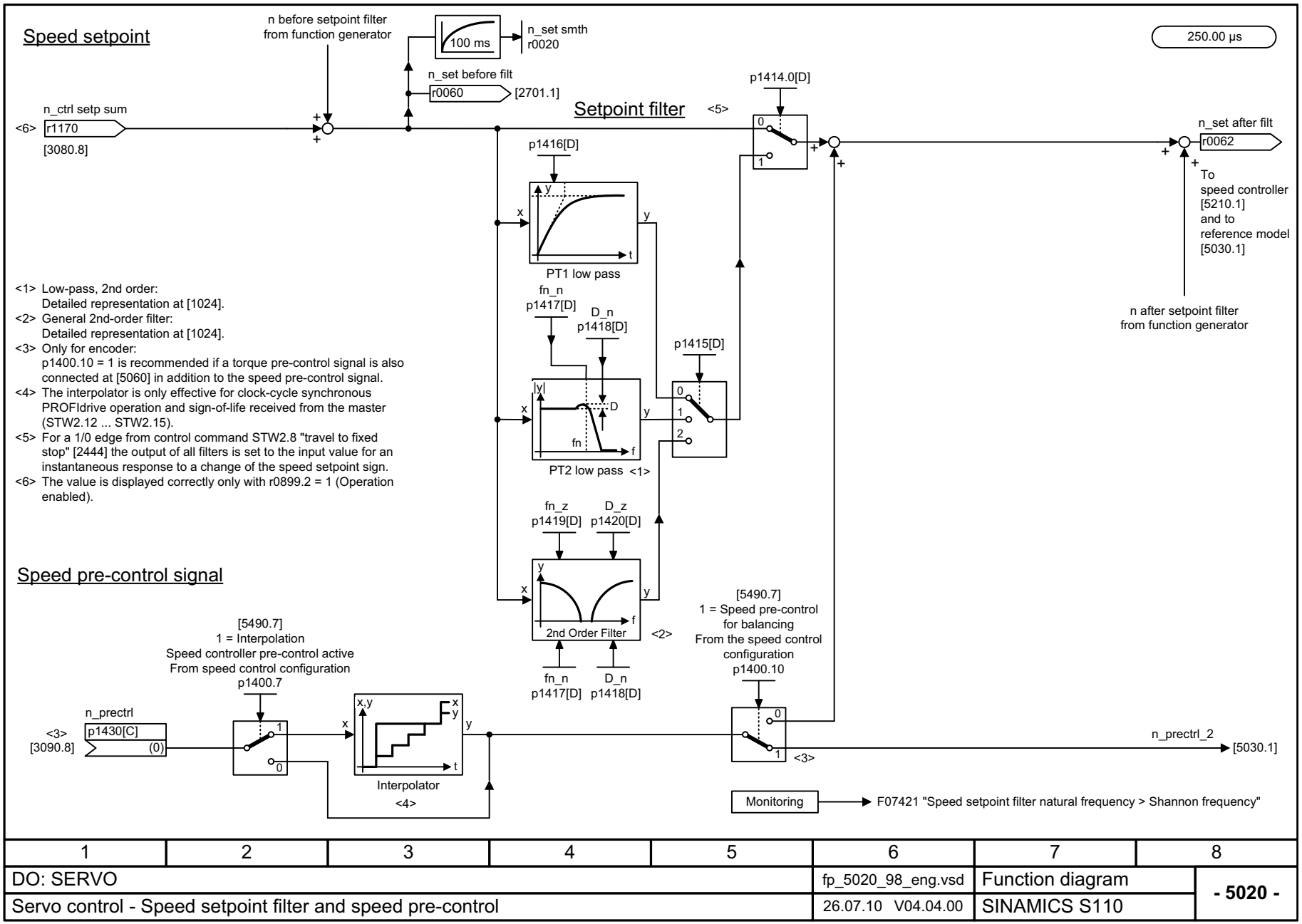
© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

2.15 Servoregolazione

Schemi logici

5020 – Filtro del valore di riferimento del numero di giri e precomando numero di giri	2-905
5030 – Modello di riferimento / simmetrizzazione di precomando / limitazione del numero di giri	2-906
5040 – Regolatore del numero di giri con encoder	2-907
5042 – Regolatore del numero di giri, precomando coppia-velocità con encoder (p1402.4 = 1)	2-908
5050 – Adattamento Kp_n/Tn_n	2-909
5060 – Valore di riferimento della coppia, commutazione del tipo di regolazione	2-910
5210 – Regolatore del numero di giri senza encoder	2-911
5300 – Controllo U/f per diagnostica	2-912
5301 – Funzione di segnalazione variabile	2-913
5490 – Configurazione regolazione numero di giri	2-914
5610 – Limitazione/riduzione/interpolatore della coppia	2-915
5620 – Limite di coppia funzionamento come motore/generatore	2-916
5630 – Limite coppia superiore/inferiore	2-917
5640 – Commutazione di modalità, limitazione di potenza/corrente	2-918
5650 – Regolatore Vdc_max e regolatore Vdc_min	2-919
5710 – Filtro valore di riferimento di corrente	2-920
5714 – Regolatori Iq e Id	2-921
5722 – Impostazione flusso/corrente di campo, riduzione flusso, regolatore flusso	2-922
5730 – Interfaccia verso il modulo motore (segnali di comando, valori reali di corrente)	2-923

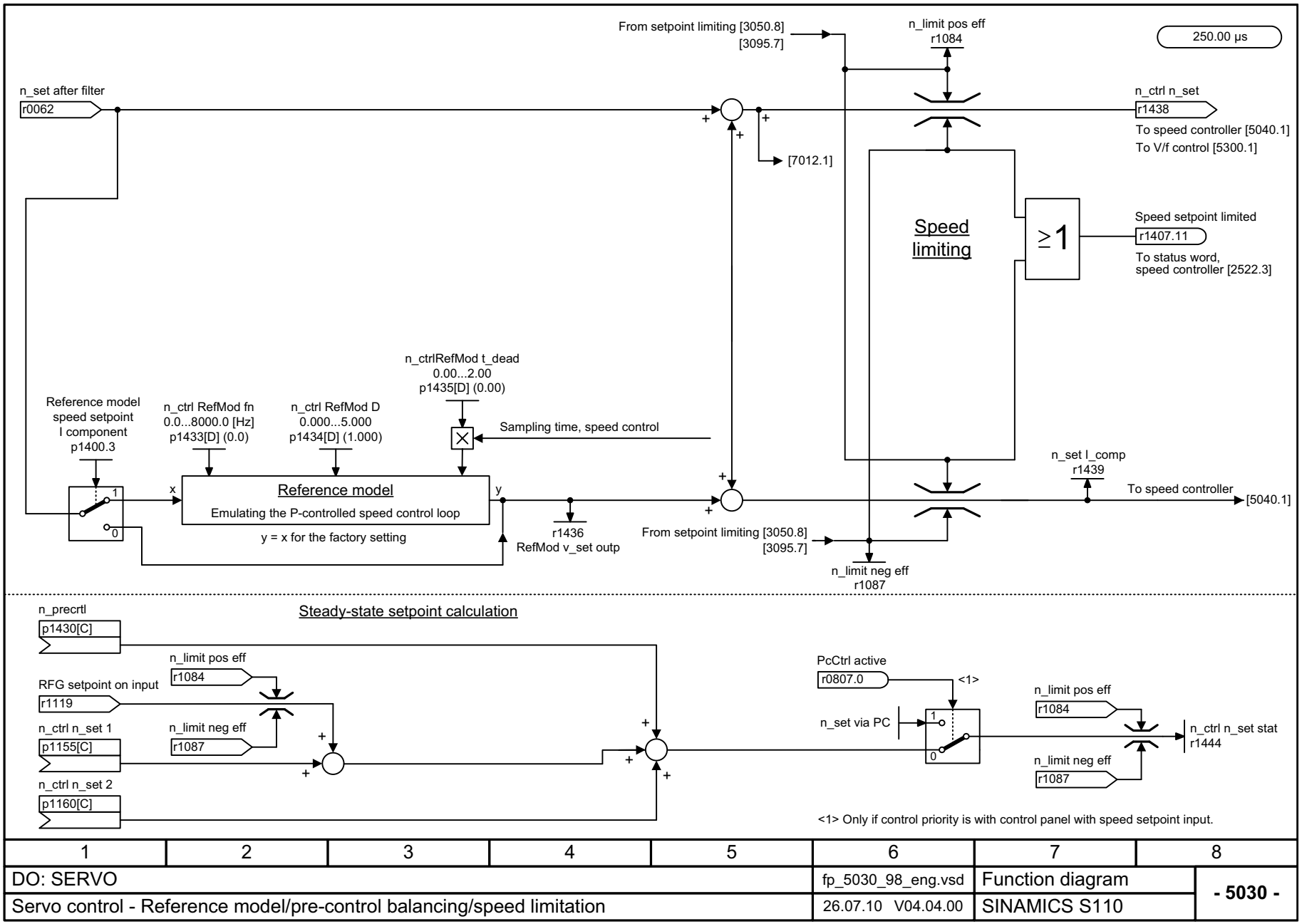
© Siemens AG 2012 All Rights Reserved



1	2	3	4	5	6	7	8
DO: SERVO					fp_5020_98_eng.vsd	Function diagram	- 5020 -
Servo control - Speed setpoint filter and speed pre-control					26.07.10 V04.04.00	SINAMICS S110	

Figura 2-126 5020 – Filtro del valore di riferimento del numero di giri e precomando numero di giri

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved



1	2	3	4	5	6	7	8
DO: SERVO					fp_5030_98_eng.vsd	Function diagram	- 5030 -
Servo control - Reference model/pre-control balancing/speed limitation					26.07.10 V04.04.00	SINAMICS S110	

Figura 2-127 5030 – Modello di riferimento / simmetrizzazione di precomando / limitazione del numero di giri

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

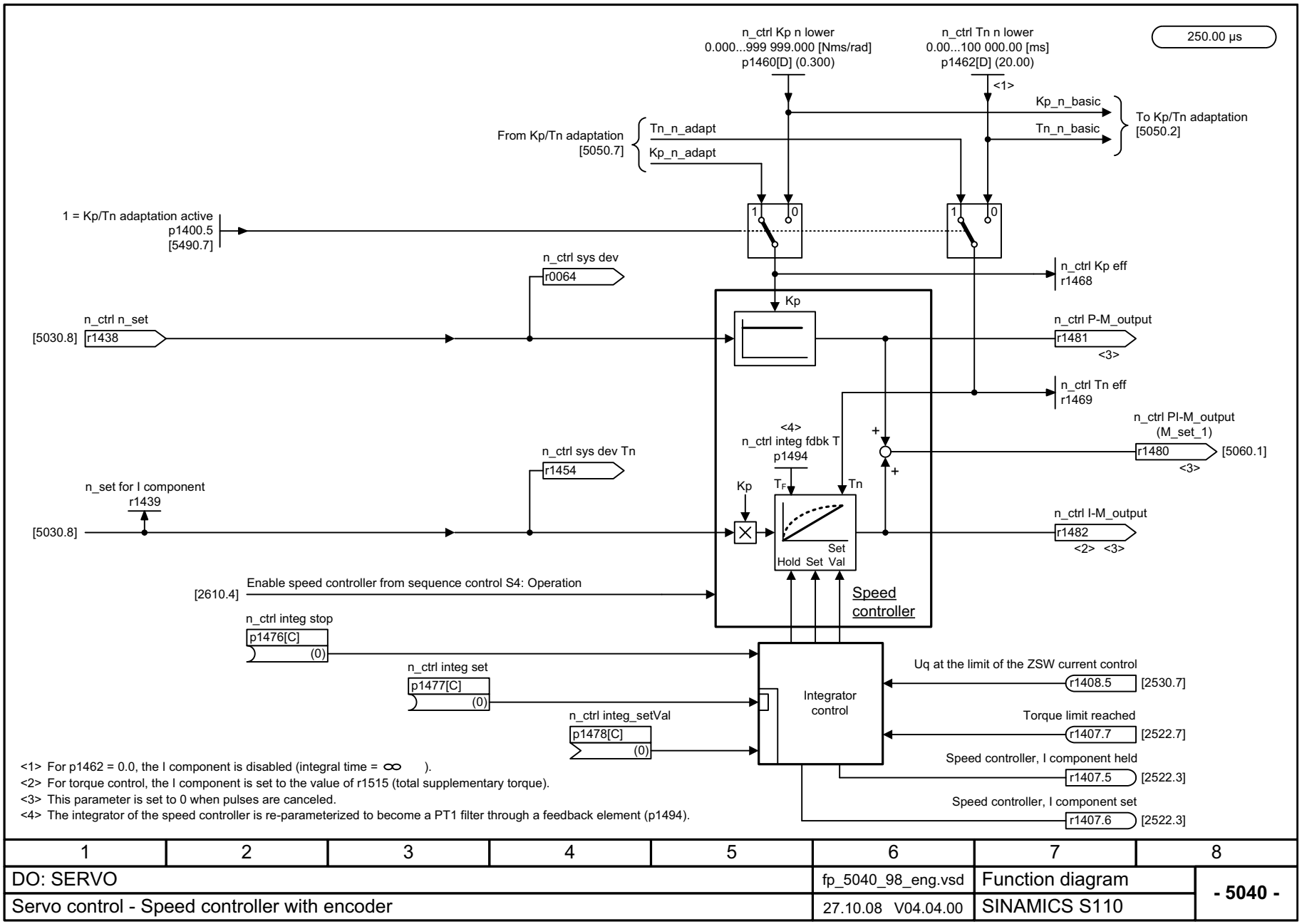
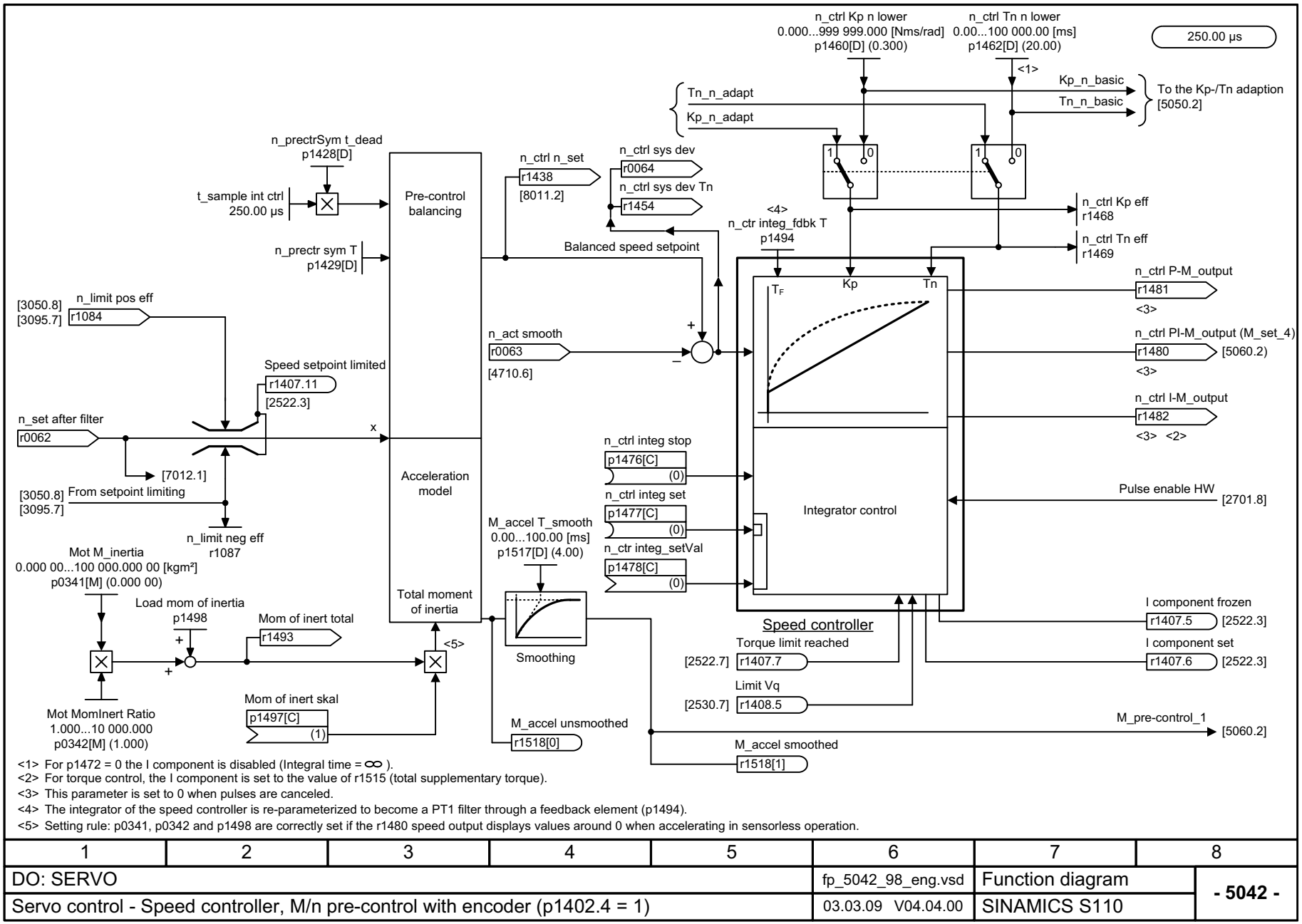


Figura 2-128 5040 – Regolatore del numero di giri con encoder

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

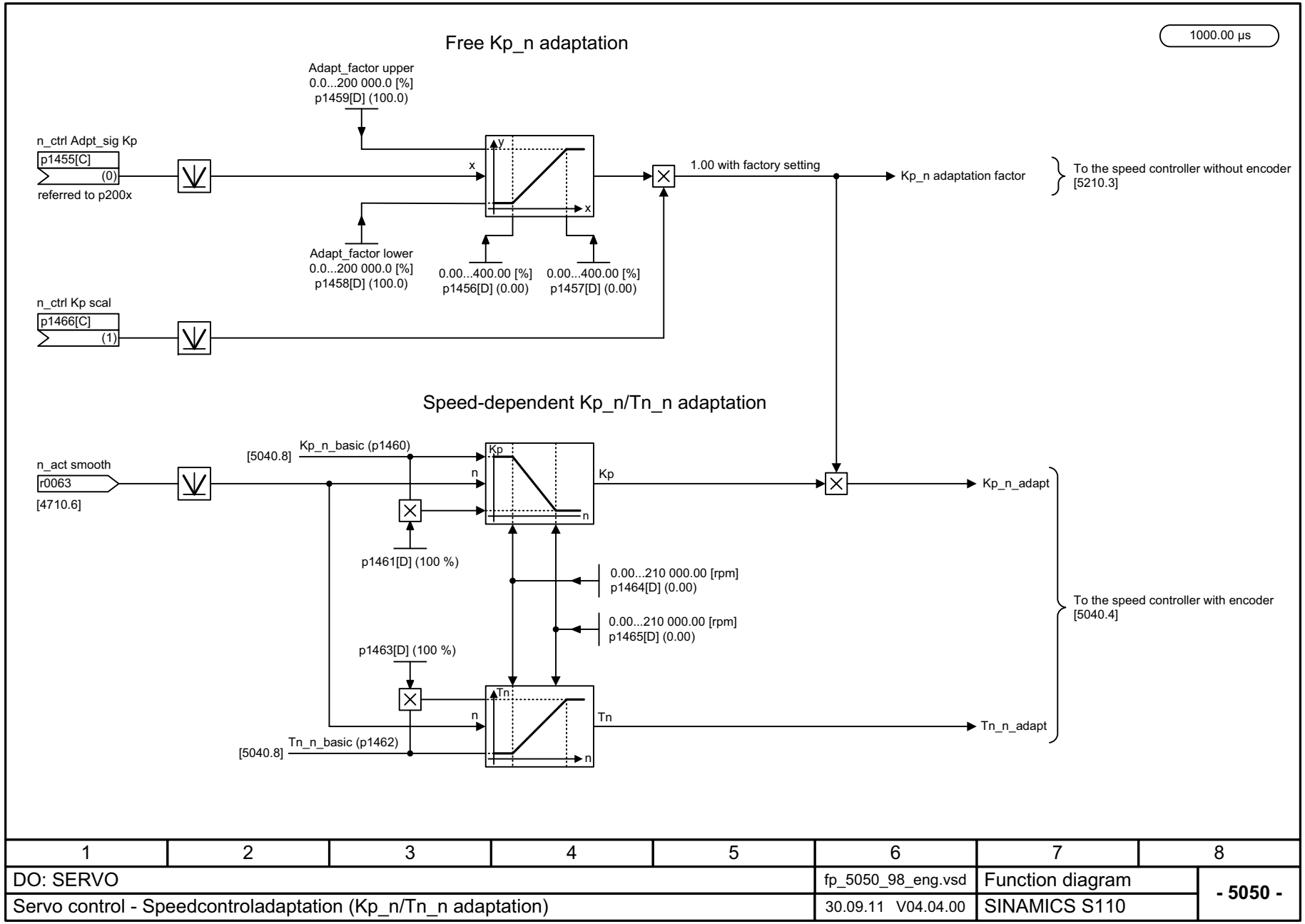


<1> For p1472 = 0 the I component is disabled (Integral time = ∞).
<2> For torque control, the I component is set to the value of r1515 (total supplementary torque).
<3> This parameter is set to 0 when pulses are canceled.
<4> The integrator of the speed controller is re-parameterized to become a PT1 filter through a feedback element (p1494).
<5> Setting rule: p0341, p0342 and p1498 are correctly set if the r1480 speed output displays values around 0 when accelerating in sensorless operation.

1	2	3	4	5	6	7	8
DO: SERVO					fp_5042_98_eng.vsd	Function diagram	- 5042 -
Servo control - Speed controller, M/n pre-control with encoder (p1402.4 = 1)					03.03.09 V04.04.00	SINAMICS S110	

Figura 2-129 5042 – Regolatore del numero di giri, precomando coppia-velocità con encoder (p1402.4 = 1)

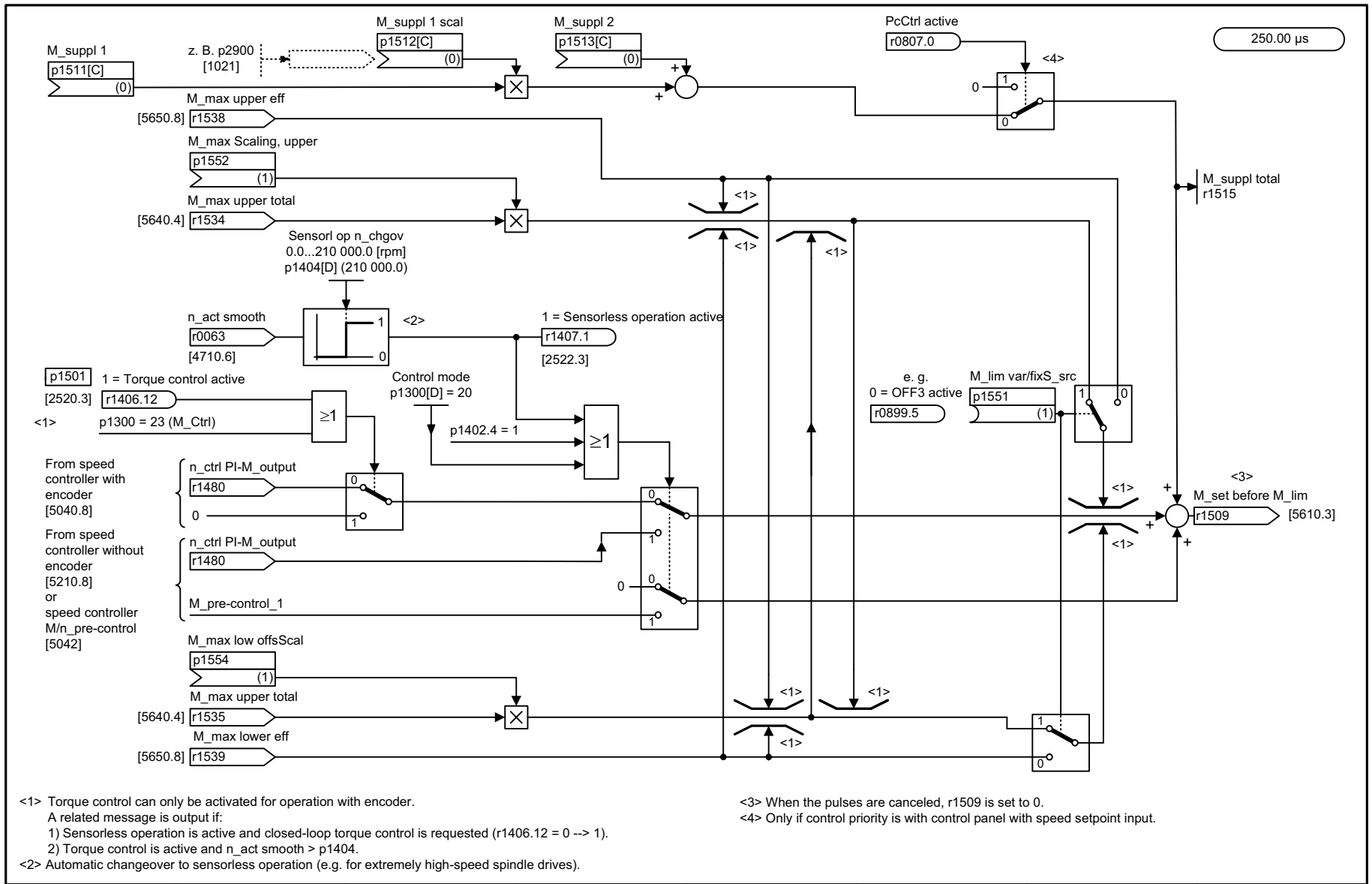
© Siemens AG 2012 All Rights Reserved



1	2	3	4	5	6	7	8
DO: SERVO					fp_5050_98_eng.vsd	Function diagram	- 5050 -
Servo control - Speedcontroladaptation (Kp_n/Tn_n adaptation)					30.09.11 V04.04.00	SINAMICS S110	

Figura 2-130 5050 – Adattamento Kp_n/Tn_n

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved



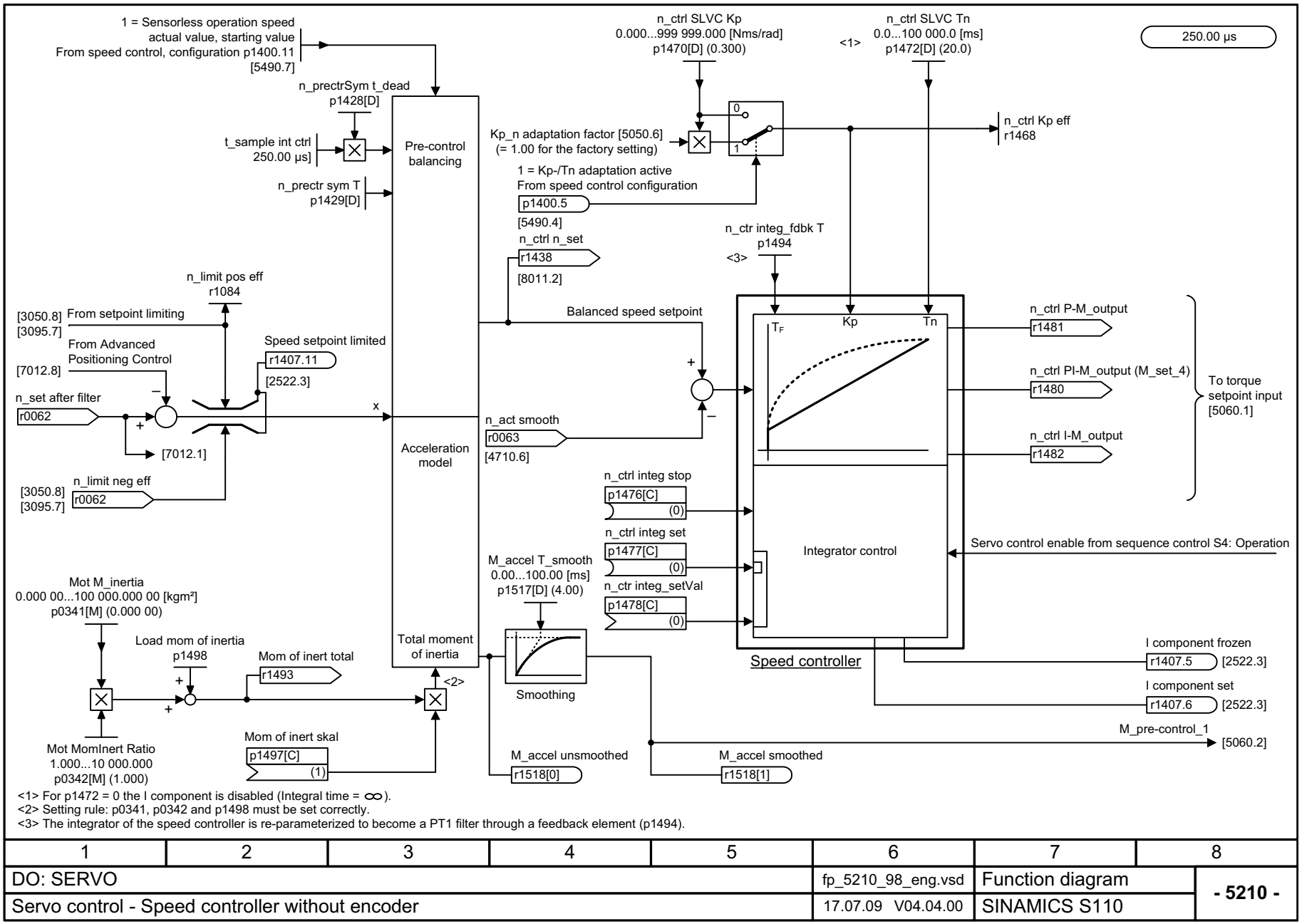
<1> Torque control can only be activated for operation with encoder.
A related message is output if:
1) Sensorless operation is active and closed-loop torque control is requested (r1406.12 = 0 --> 1).
2) Torque control is active and n_act smooth > p1404.
<2> Automatic changeover to sensorless operation (e.g. for extremely high-speed spindle drives).

<3> When the pulses are canceled, r1509 is set to 0.
<4> Only if control priority is with control panel with speed setpoint input.

1	2	3	4	5	6	7	8
DO: SERVO					fp_5060_98_eng.vsd	Function diagram	- 5060 -
Servo control - Torque setpoint, control type changeover					30.09.11 V04.04.00	SINAMICS S110	

Figura 2-131 5060 – Valore di riferimento della coppia, commutazione del tipo di regolazione

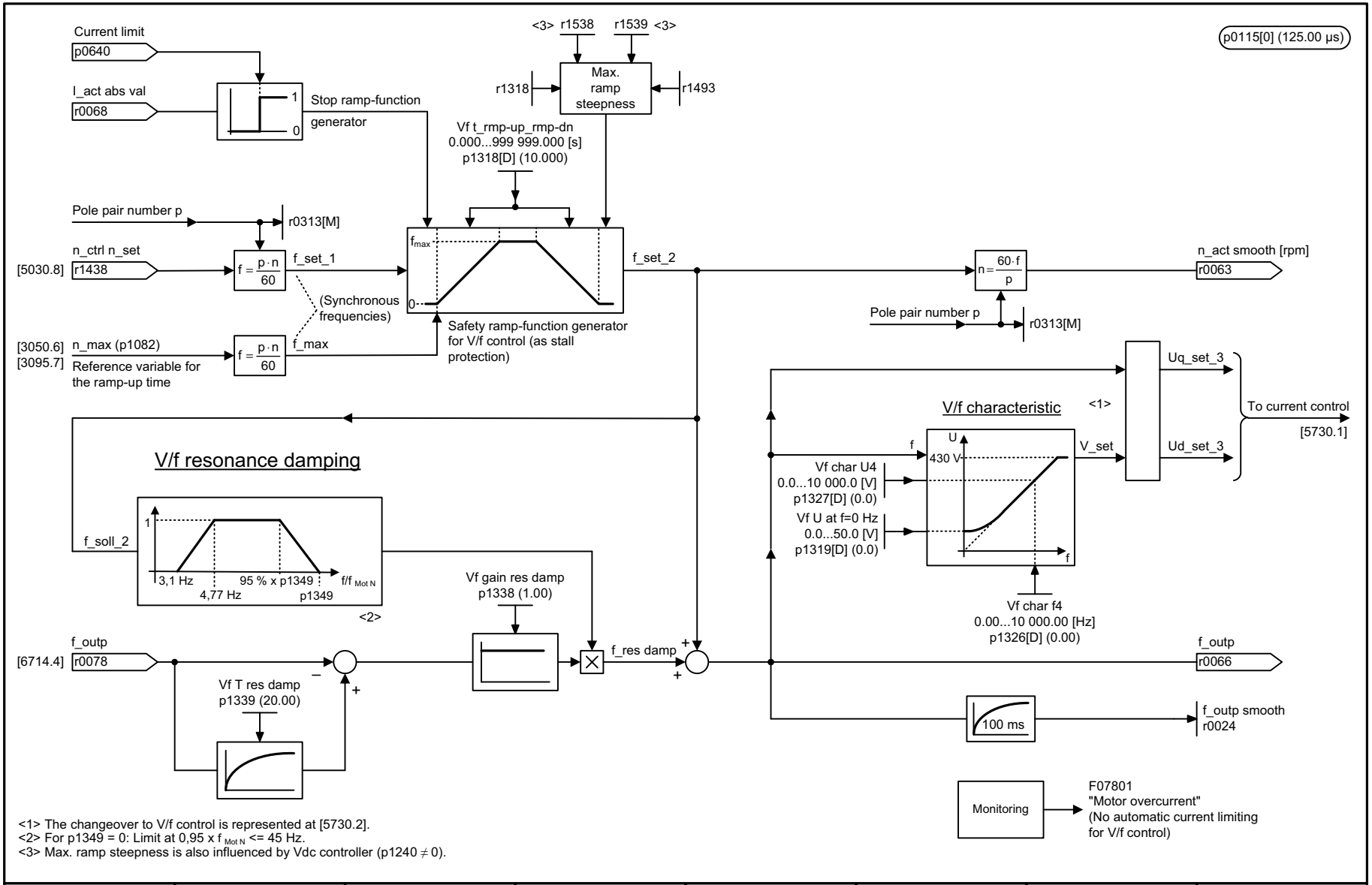
© Siemens AG 2012 All Rights Reserved



1	2	3	4	5	6	7	8
DO: SERVO					fp_5210_98_eng.vsd	Function diagram	- 5210 -
Servo control - Speed controller without encoder					17.07.09 V04.04.00	SINAMICS S110	

Figura 2-132 5210 – Regolatore del numero di giri senza encoder

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

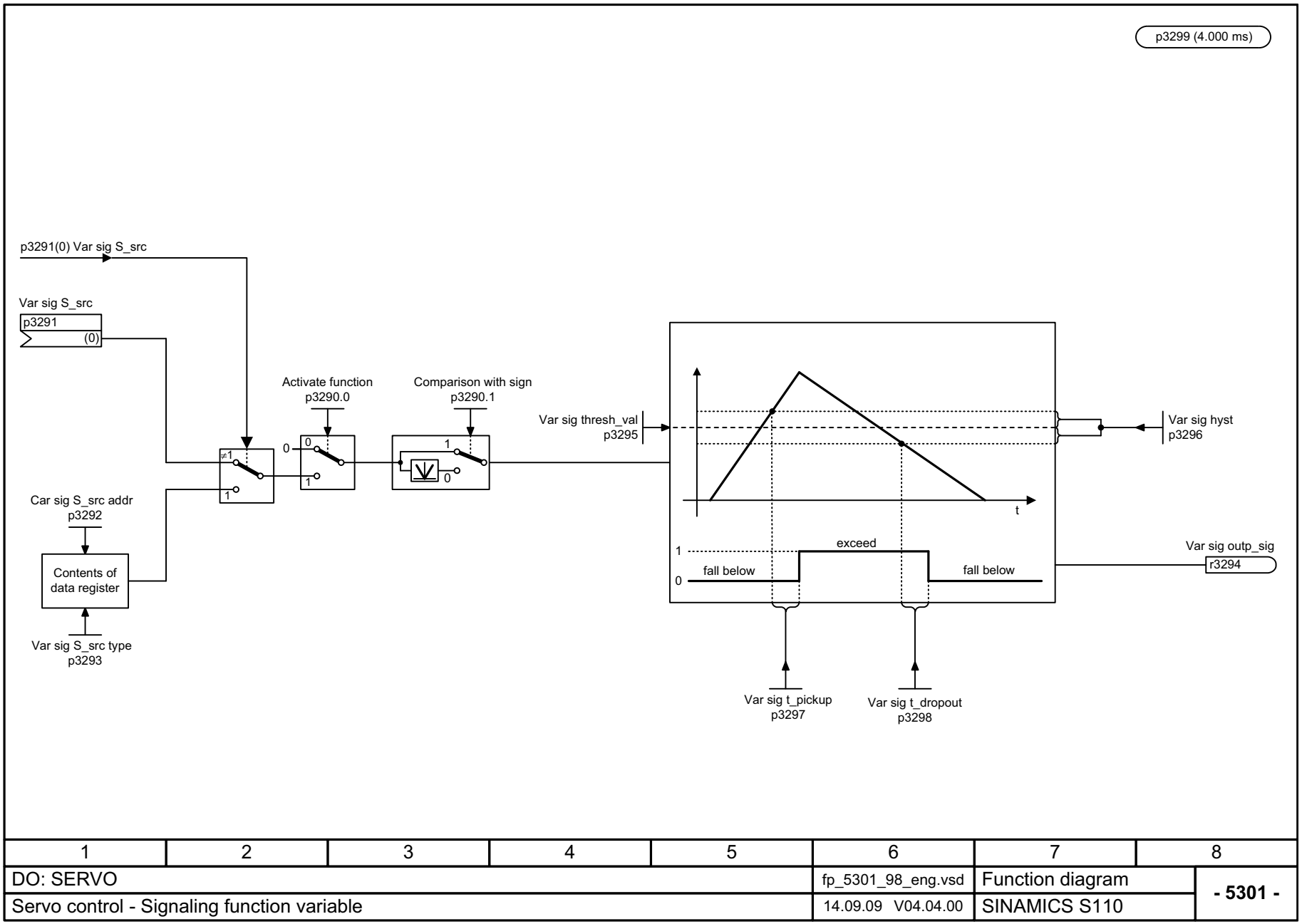


<1> The changeover to V/f control is represented at [5730.2].
<2> For p1349 = 0: Limit at 0,95 x $f_{Mot\,N}$ <= 45 Hz.
<3> Max. ramp steepness is also influenced by Vdc controller (p1240 ≠ 0).

1	2	3	4	5	6	7	8
DO: SERVO					fp_5300_98_eng.vsd	Function diagram	- 5300 -
Servo control - V/f control					30.09.11 V04.04.00	SINAMICS S120	

Figura 2-133 5300 – Controllo U/f per diagnostica

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved



1	2	3	4	5	6	7	8
DO: SERVO					fp_5301_98_eng.vsd	Function diagram	- 5301 -
Servo control - Signaling function variable					14.09.09 V04.04.00	SINAMICS S110	

Figura 2-134 5301 – Funzione di segnalazione variabile

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

1000.00 µs

p1400[D]

Speed control configuration

Factory setting

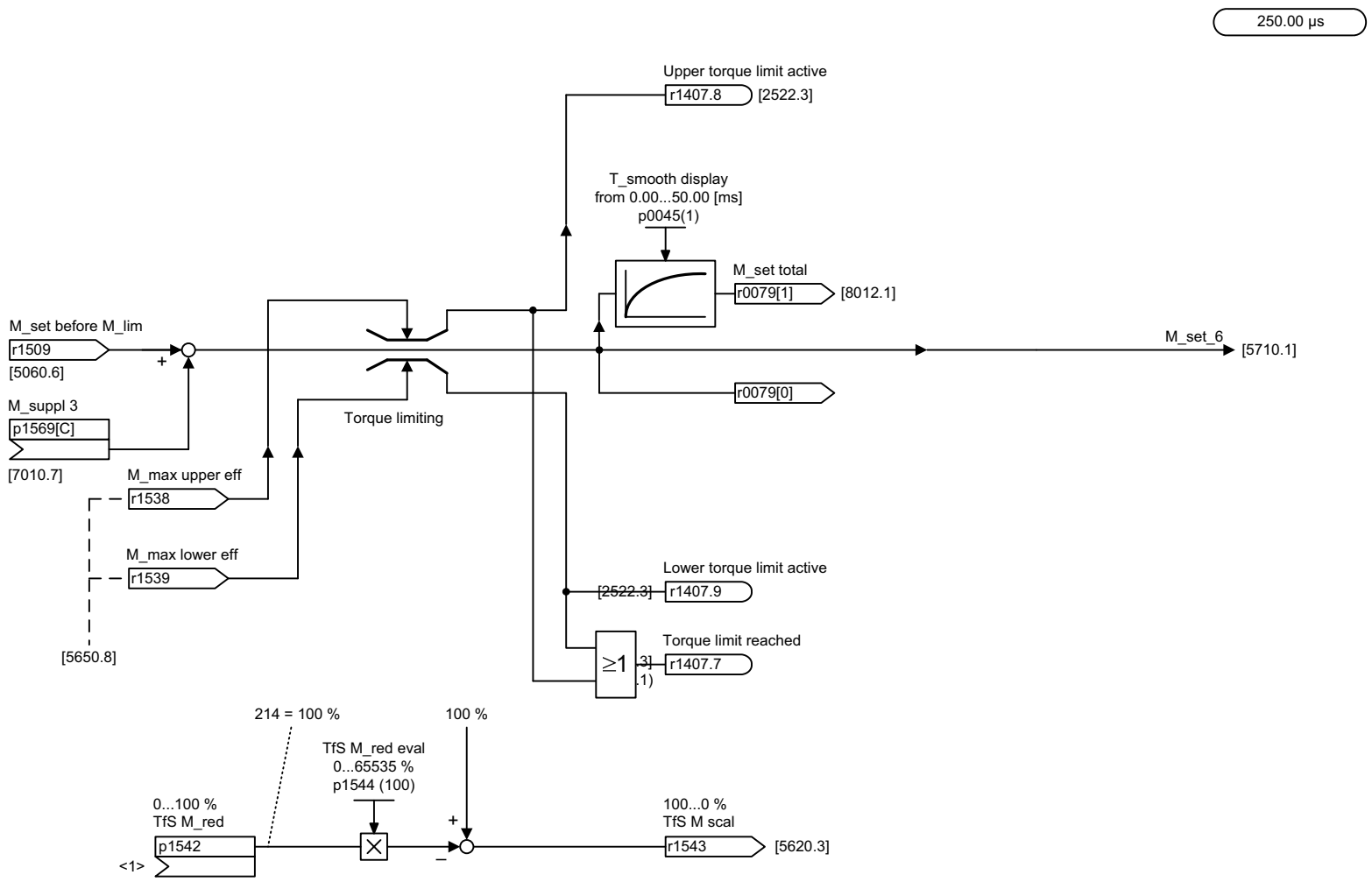
n_ctrl config
p1400[D]

Bit No.	Meaning	Factory setting	
0	**Reserved**		
1	**Reserved**		
2	**Reserved**		
3	**Reference model speed setpoint I component**		[5030.3]
4	**1 = Torque limiting active in motoring/regenerating mode**		[5640.3]
5	**1 = Kp/Tn adaptation active**	1	[5040.2] [5210.5]
6	**Reserved**		
7	**1 = Interpolation, speed pre-control active**	1	[5020.3]
8	**1 = Interpolation, torque setpoint active**	1	[5610.6]
9	**1 = Damping for sensorless open-loop controlled mode**	1	
10	**Speed pre-control** 0 = To setpoint filter 2; 1 = To balancing		[5020.5]
11	**Sensorless operation, speed actual value starting value** 0 = 0.0; 1 = setpoint		[5210.2]
12	**Sensorless operation, changeover** 0 = When accelerating, 1 = Stationary		
13	**Motoring/regenerating mode depending on:** 0 = Speed actual value, 1 = Speed setpoint		
14	**Reserved**		
15	**Reserved**		

1	2	3	4	5	6	7	8
DO: SERVO					fp_5490_98_eng.vsd	Function diagram	- 5490 -
Servo control - Speed control configuration					27.10.08 V04.04.00	SINAMICS S110	

Figura 2-135 5490 – Configurazione regolazione numero di giri

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

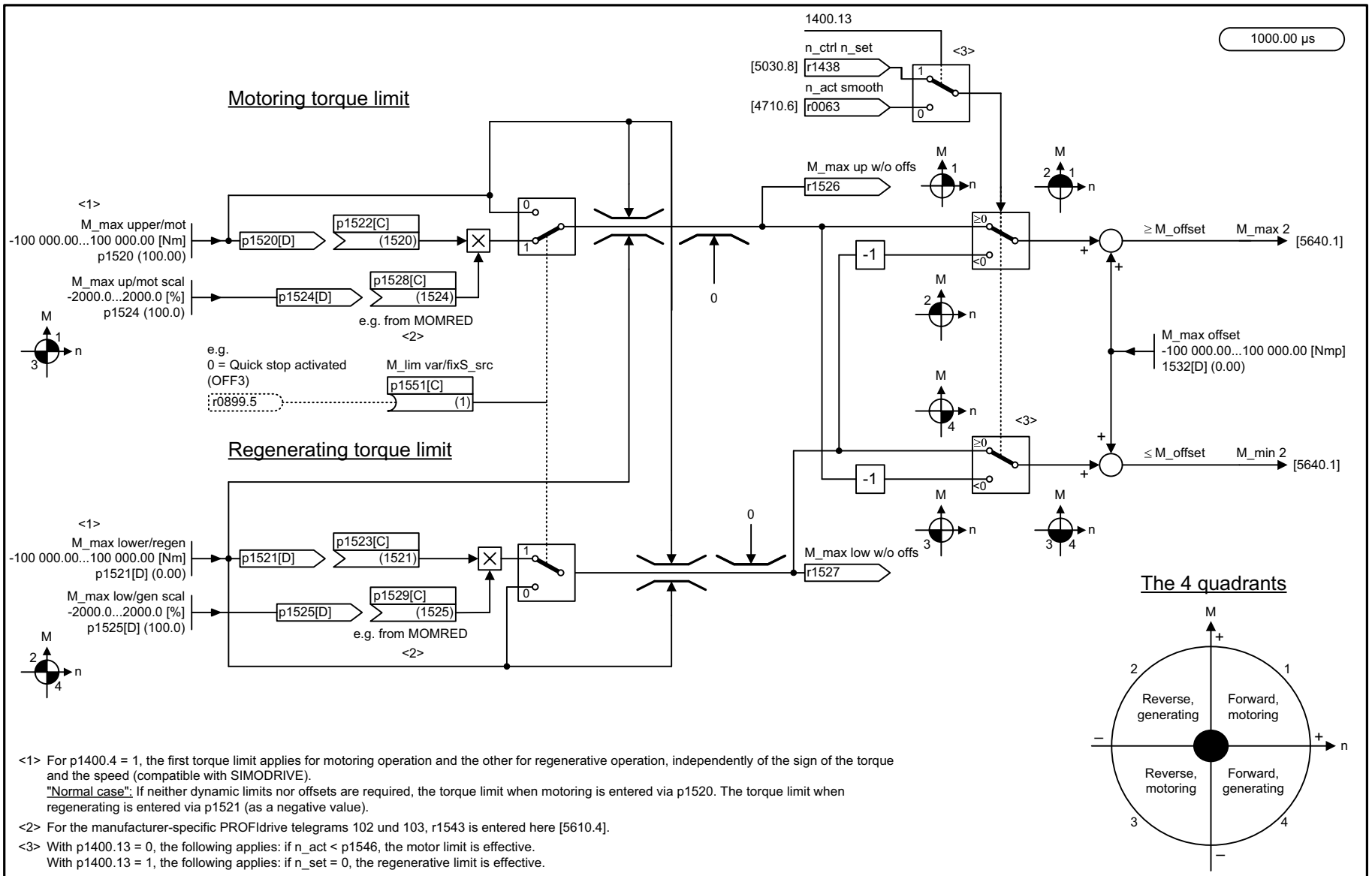


<1> As for torque reduction (e.g. for "Travel to fixed stop (TfS)" with process data MOMRED), refer to PROFIdrive telegrams 102 und 103 [2420]).

1	2	3	4	5	6	7	8
DO: SERVO					fp_5610_98_eng.vsd	Function diagram	- 5610 -
Servo control - Torque limiting/reduction/interpolator					27.10.08 V04.04.00	SINAMICS S110	

Figura 2-136 5610 – Limitazione/riduzione/interpolatore della coppia

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved



<1> For p1400.4 = 1, the first torque limit applies for motoring operation and the other for regenerative operation, independently of the sign of the torque and the speed (compatible with SIMODRIVE).
"Normal case": If neither dynamic limits nor offsets are required, the torque limit when motoring is entered via p1520. The torque limit when regenerating is entered via p1521 (as a negative value).

<2> For the manufacturer-specific PROFIdrive telegrams 102 und 103, r1543 is entered here [5610.4].

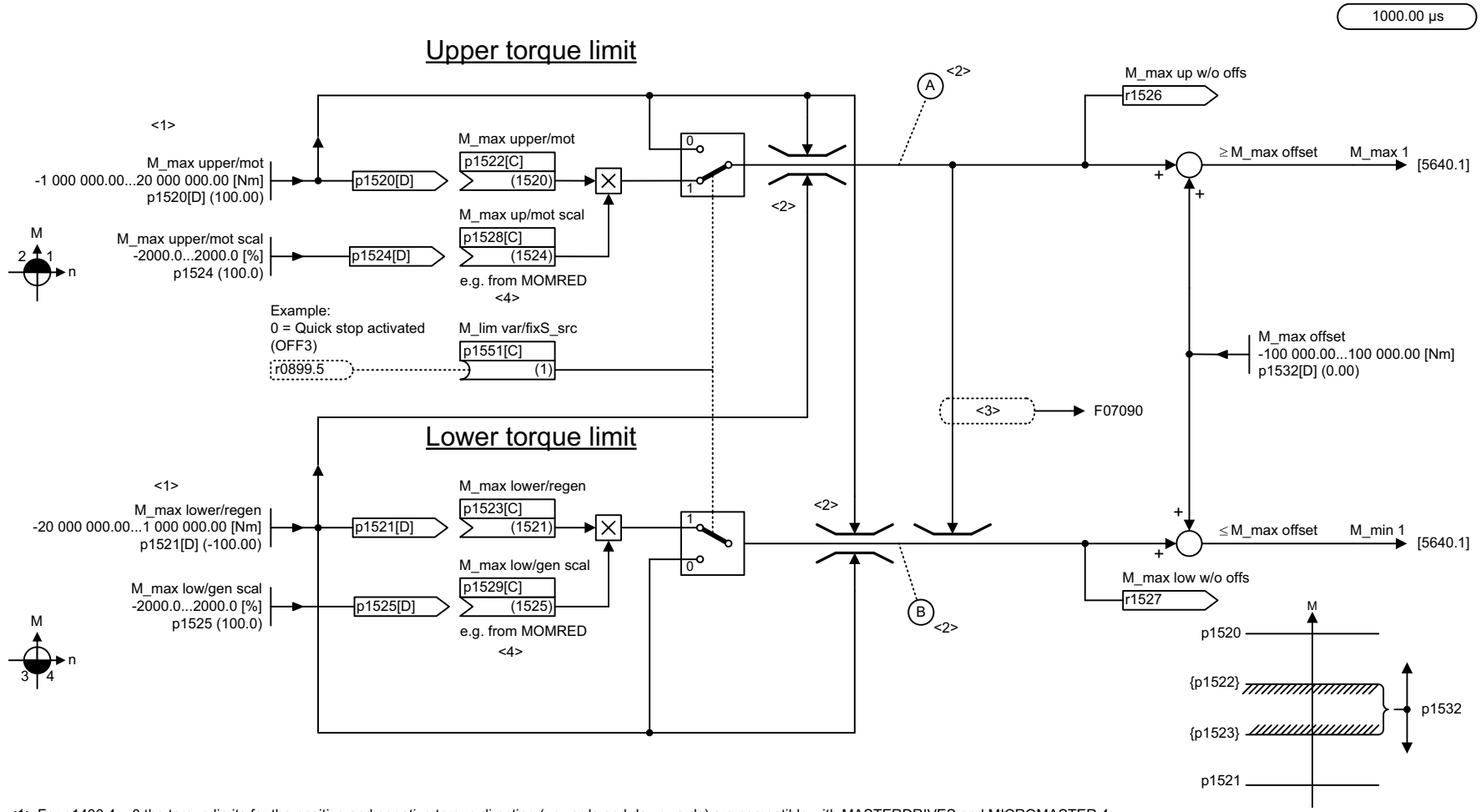
<3> With p1400.13 = 0, the following applies: if n_act < p1546, the motor limit is effective.
With p1400.13 = 1, the following applies: if n_set = 0, the regenerative limit is effective.

1	2	3	4	5	6	7	8
DO: SERVO					fp_5620_98_eng.vsd	Function diagram	- 5620 -
Servo control - Motoring/regenerating torque limit					17.10.08 V04.04.00	SINAMICS S110	

Figura 2-137 5620 – Limite di coppia funzionamento come motore/generatore

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

Figura 2-138 5630 – Limite coppia superiore/inferiore



<1> For p1400.4 = 0 the torque limits for the positive and negative torque direction (upwards and downwards) are compatible with MASTERDRIVES and MICROMASTER 4.
"Normal case": If neither dynamic limits nor offsets are required, the upper torque limit is entered via p1520 and the lower via p1521 (as a negative value).

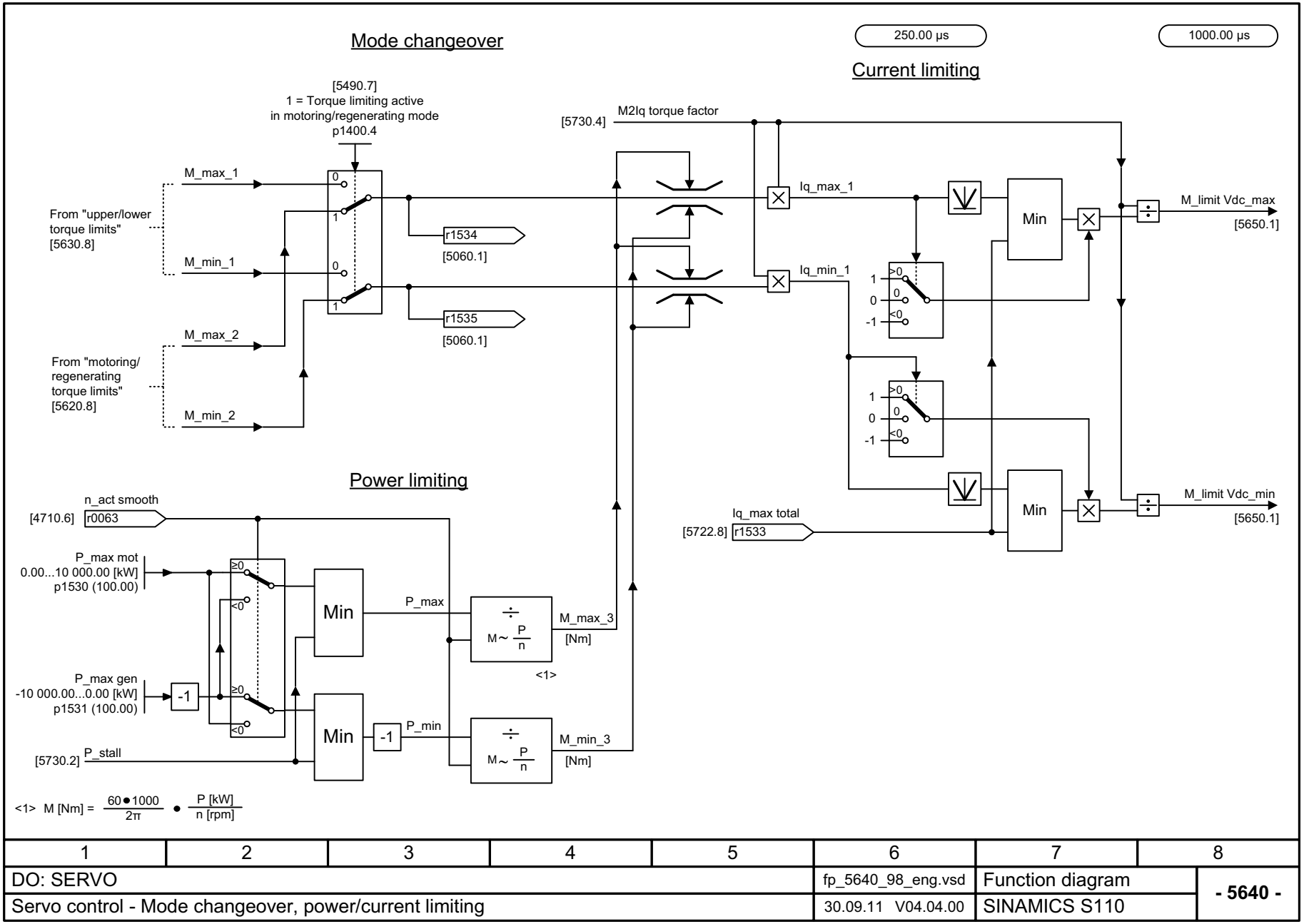
<2> ⚠ Danger: Negative values at (A) or positive values at (B) represent a minimum torque for the other torque direction and can cause the motor to accelerate uncontrollably.

<3> The limiter ensures that the limits do not mutually "overtake" one another. With (A) < (B), Fault F07090 is initiated, which can also be disabled.

<4> For the manufacturer-specific PROFIdrive telegrams 102 und 103, r1543 is switched in here [5610.4].

1	2	3	4	5	6	7	8
DO: SERVO					fp_5630_98_eng.vsd	Function diagram	- 5630 -
Servo control - Upper/lower torque limit					30.10.08 V04.04.00	SINAMICS S110	

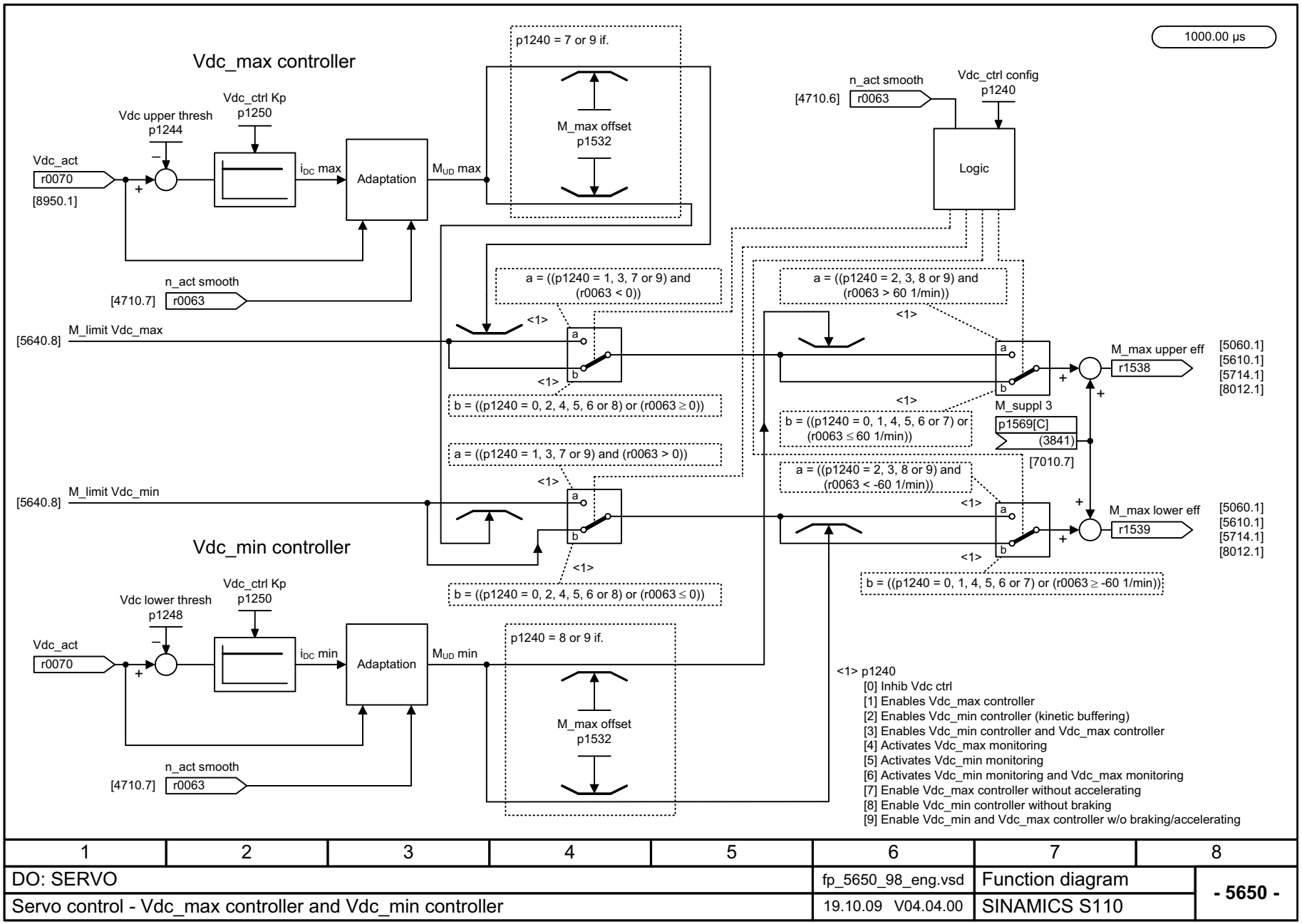
© Siemens AG 2012 All Rights Reserved



1	2	3	4	5	6	7	8
DO: SERVO					fp_5640_98_eng.vsd	Function diagram	- 5640 -
Servo control - Mode changeover, power/current limiting					30.09.11 V04.04.00	SINAMICS S110	

Figura 2-139 5640 – Commutazione di modalità, limitazione di potenza/corrente

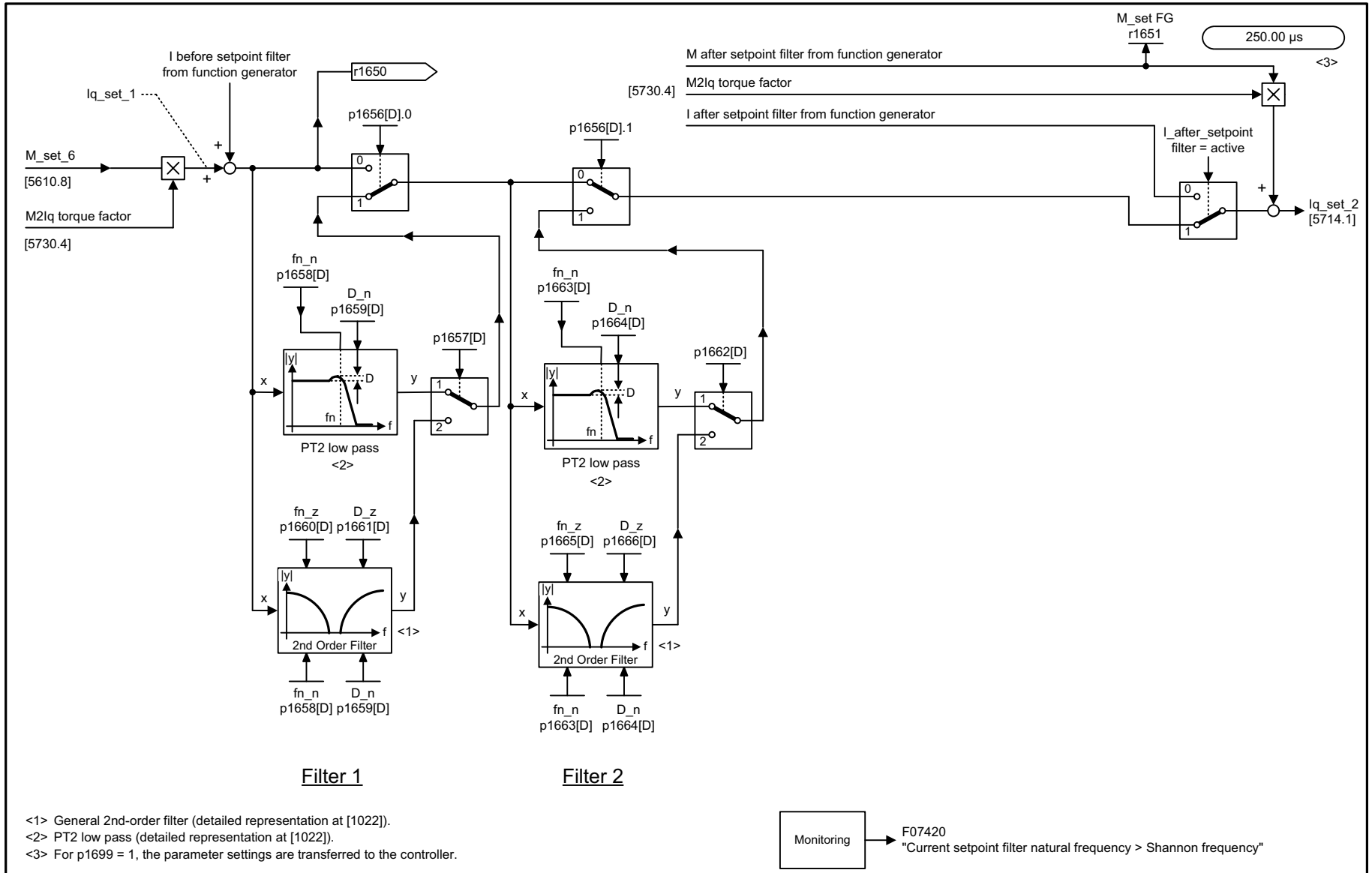
© Siemens AG 2012 All Rights Reserved



1	2	3	4	5	6	7	8
DO: SERVO					fp_5650_98_eng.vsd	Function diagram	- 5650 -
Servo control - Vdc_max controller and Vdc_min controller					19.10.09 V04.04.00	SINAMICS S110	

Figura 2-140 5650 – Regolatore Vdc_max e regolatore Vdc_min

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

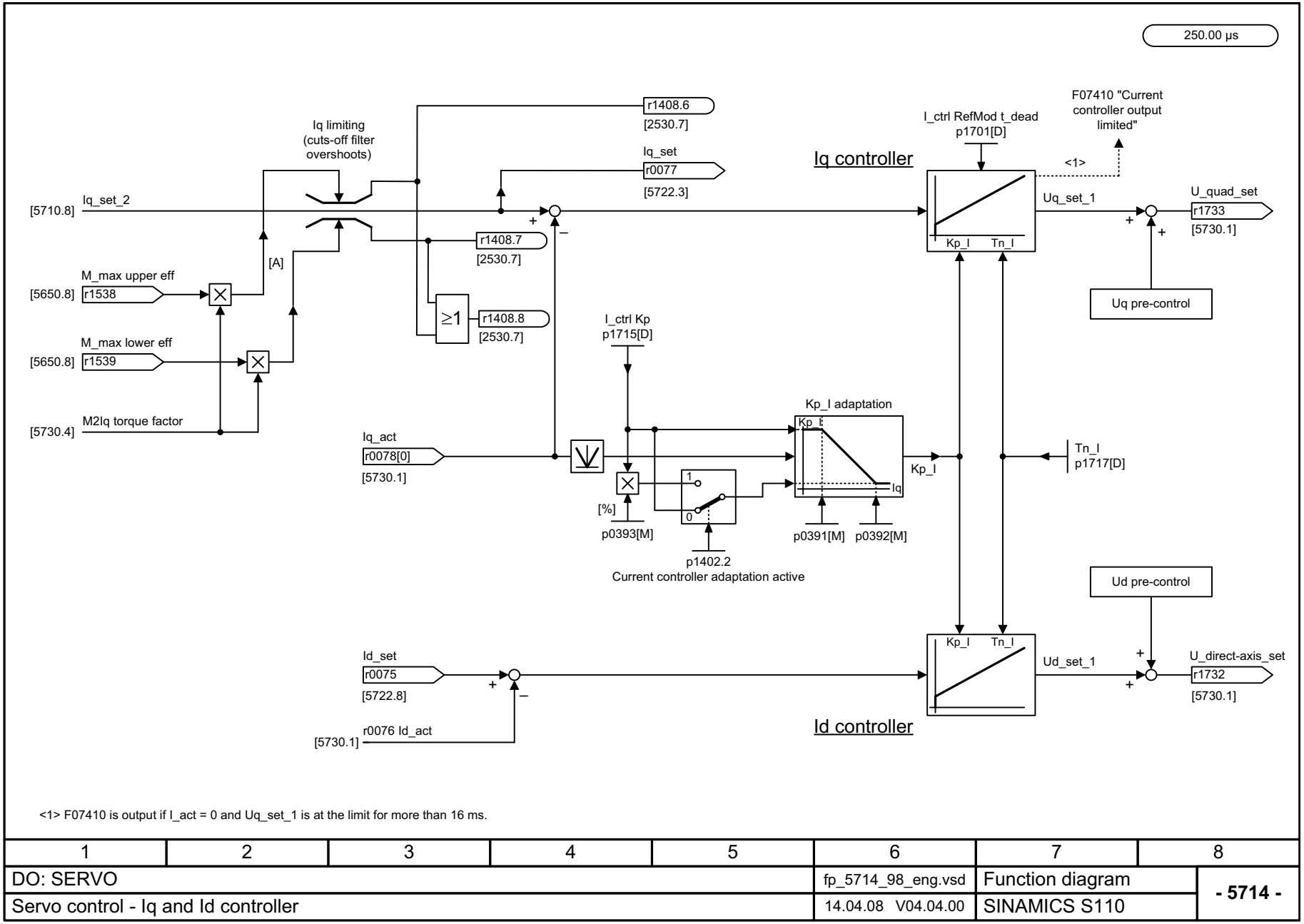


<1> General 2nd-order filter (detailed representation at [1022]).
<2> PT2 low pass (detailed representation at [1022]).
<3> For p1699 = 1, the parameter settings are transferred to the controller.

1	2	3	4	5	6	7	8
DO: SERVO					fp_5710_98_eng.vsd	Function diagram	- 5710 -
Servo control - Current setpoint filter					08.12.10 V04.04.00	SINAMICS S110	

Figura 2-141 5710 – Filtro valore di riferimento di corrente

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

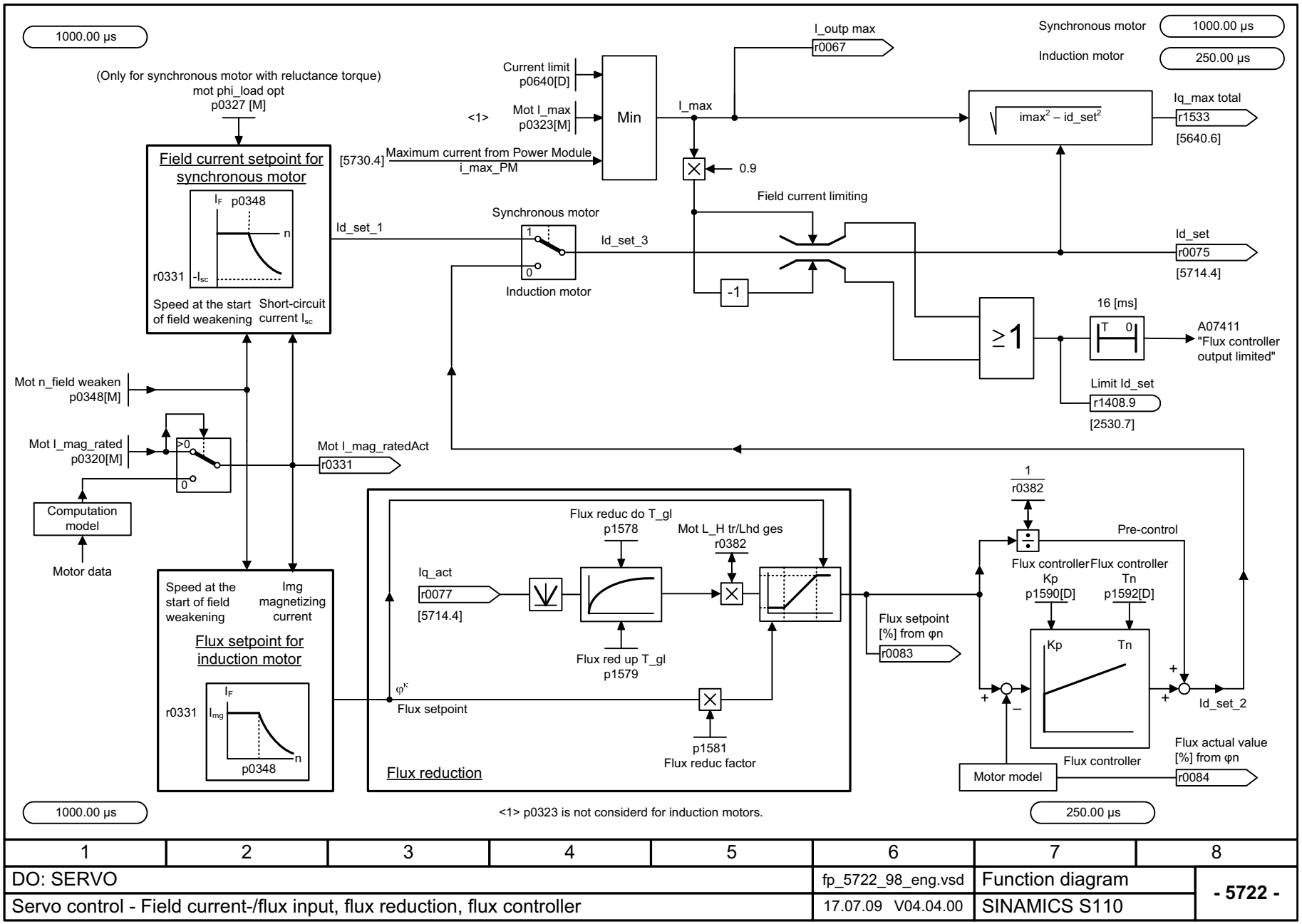


<1> F07410 is output if I_act = 0 and Uq_set_1 is at the limit for more than 16 ms.

1	2	3	4	5	6	7	8
DO: SERVO					fp_5714_98_eng.vsd	Function diagram	- 5714 -
Servo control - Iq and Id controller					14.04.08 V04.04.00	SINAMICS S110	

Figura 2-142 5714 – Regolatori Iq e Id

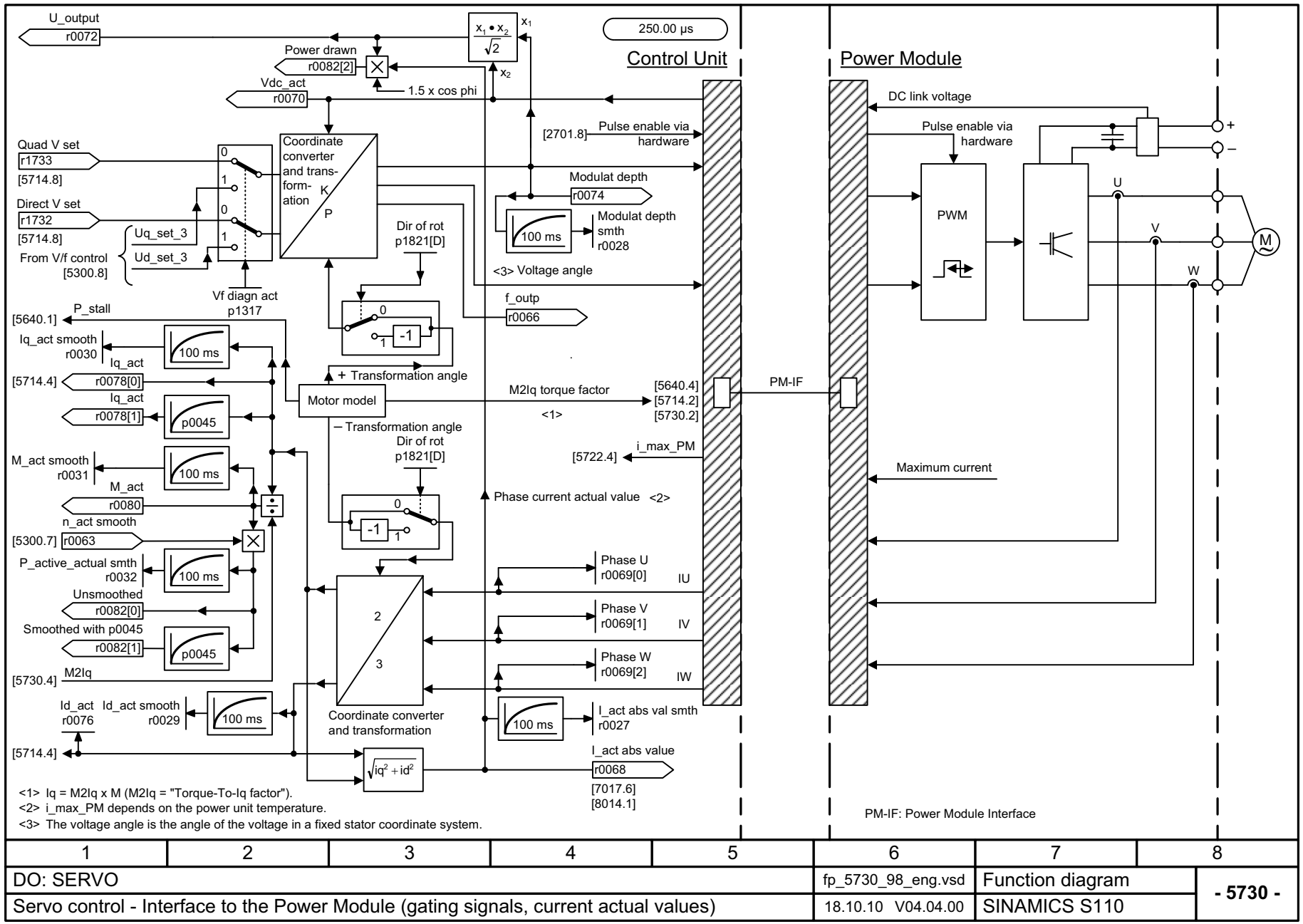
© Siemens AG 2012 All Rights Reserved



1	2	3	4	5	6	7	8
DO: SERVO					fp_5722_98_eng.vsd	Function diagram	- 5722 -
Servo control - Field current-/flux input, flux reduction, flux controller					17.07.09 V04.04.00	SINAMICS S110	

Figura 2-143 5722 – Impostazione flusso/corrente di campo, riduzione flusso, regolatore flusso

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved



1	2	3	4	5	6	7	8
DO: SERVO					fp_5730_98_eng.vsd	Function diagram	- 5730 -
Servo control - Interface to the Power Module (gating signals, current actual values)					18.10.10 V04.04.00	SINAMICS S110	

Figura 2-144 5730 – Interfaccia verso il modulo motore (segnali di comando, valori reali di corrente)

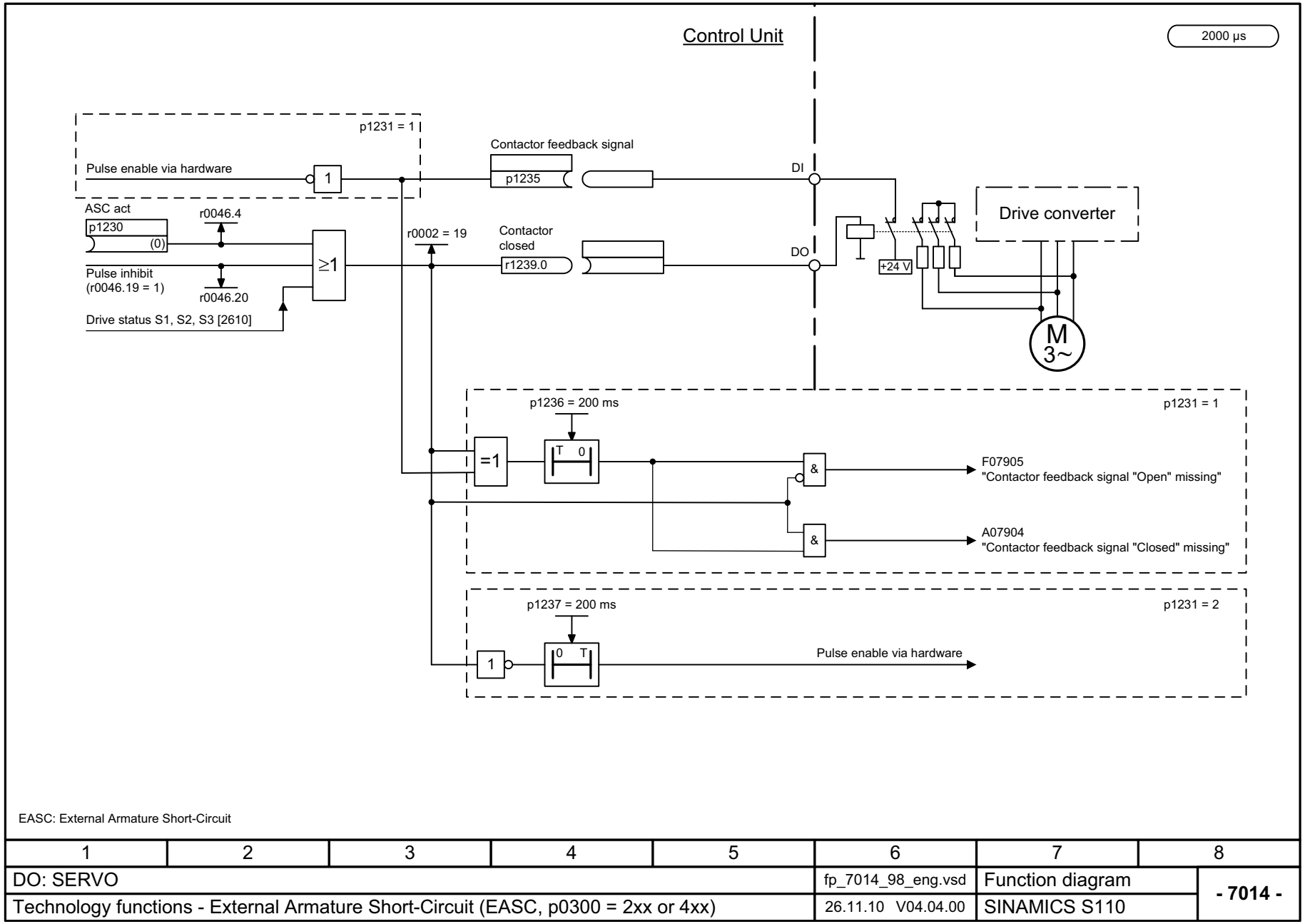
© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

2.16 Funzioni tecnologiche

Schemi logici

7014 – Cortocircuito esterno dell'indotto (EASC, p0300 = 2xx o 4xx)	2-925
7017 – Freno in corrente continua (p0300 = 1xx)	2-926

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

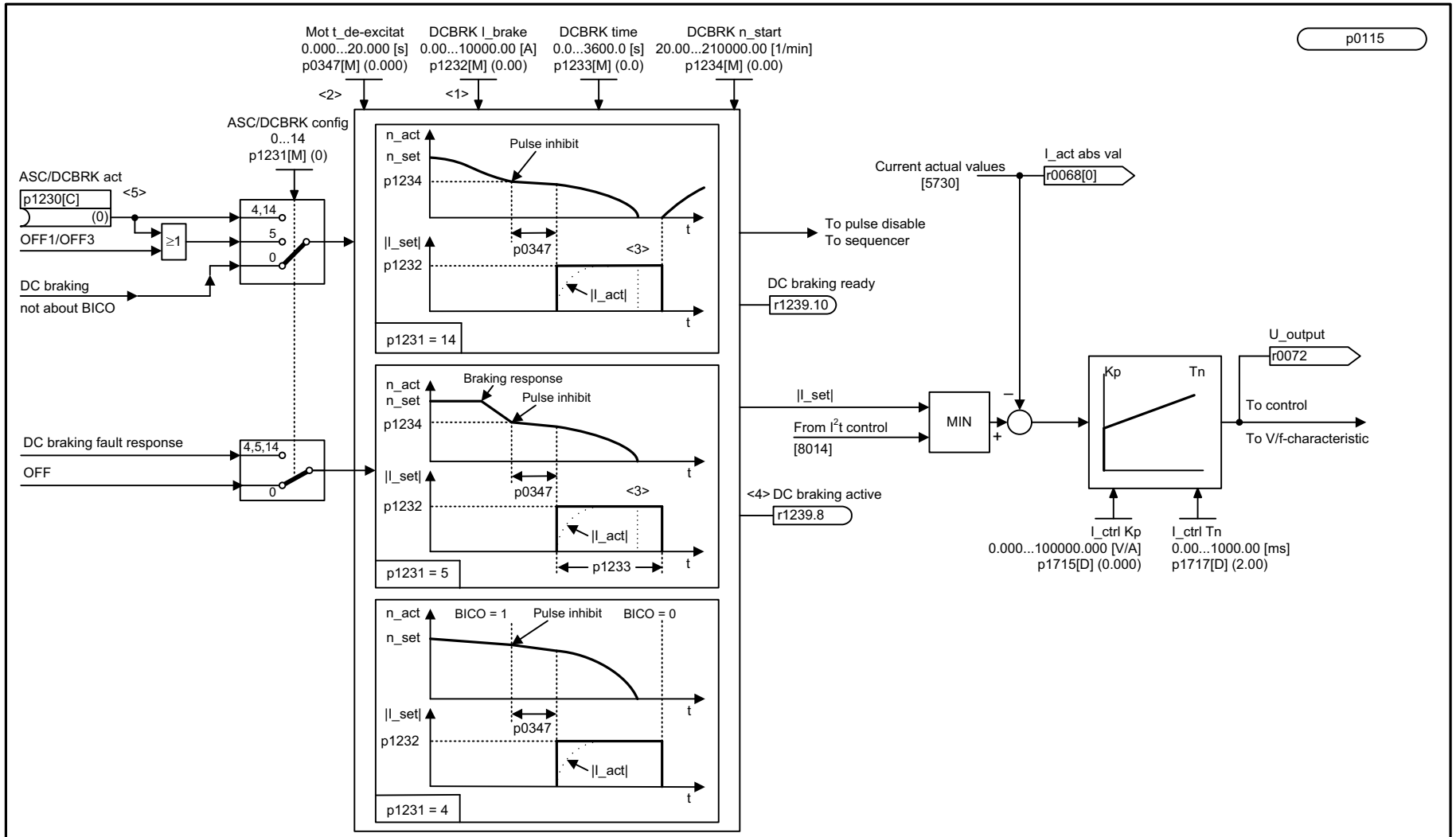


1	2	3	4	5	6	7	8
DO: SERVO					fp_7014_98_eng.vsd	Function diagram	- 7014 -
Technology functions - External Armature Short-Circuit (EASC, p0300 = 2xx or 4xx)					26.11.10 V04.04.00	SINAMICS S110	

Figura 2-145 7014 – Cortocircuito esterno dell'indotto (EASC, p0300 = 2xx o 4xx)

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

Figura 2-146 7017 – Freno in corrente continua (p0300 = 1xx)



<1> The DC braking current is determined during automatic calculation (p0340 = 1).
<2> The de-magnetization time is determined during automatic calculation (p0340 = 1, 3).
<3> As soon as the standstill threshold (p1226) has been reached, the DC current injection will be aborted prematurely.
<4> Signal r1239.8 is only set while the DC braking is active.
<5> DC braking upon falling below the starting speed for DC braking (p1234).

1	2	3	4	5	6	7	8
DO: SERVO					fp_7017_98_eng.vsd	Function diagram	- 7017 -
Technology functions - DC braking (p0300 = 1xx)					11.04.11 V04.04.00	SINAMICS S110	

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

2.17 Blocchi funzionali liberi (FBLOCKS)

Schemi logici

7200 – Generalità	2-928
7210 – AND (blocco funzionale AND con 4 ingressi)	2-929
7212 – OR (blocco funzionale OR con 4 ingressi)	2-930
7214 – XOR (blocco funzionale XOR con 4 ingressi)	2-931
7216 – NOT (invertitore)	2-932
7220 – ADD (addizionatore con 4 ingressi), SUB (sottrattore)	2-933
7222 – MUL (moltiplicatore), DIV (divisore)	2-934
7224 – AVA (generatore valore assoluto)	2-935
7230 – MFP (generatore impulsi), PCL (riduttore impulsi)	2-936
7232 – PDE (ritardatore di chiusura), PDF (ritardatore di apertura)	2-937
7234 – PST (prolungatore impulsi)	2-938
7240 – RSR (RS-Flip-Flop), DFR (D-Flip-Flop)	2-939
7250 – BSW (commutatore binario), NSW (commutatore numerico)	2-940
7260 – LIM (limitatore)	2-941
7262 – PT1 (blocco di livellamento)	2-942
7264 – INT (integratore), DIF (blocco differenziatore)	2-943
7270 – LVM (segnalatore di valore limite doppio con isteresi)	2-944

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

General

<1>
Activation
p0108[DO_No].18 (0)

<2>

Run-time group	Run-time group property	Run-time group sampling time
0 1 . . . 9	p20000[0] p20000[1] . . . p20000[9]	r20001[0] r20001[1] . . . r20001[9]
9999	Function block is not calculated	

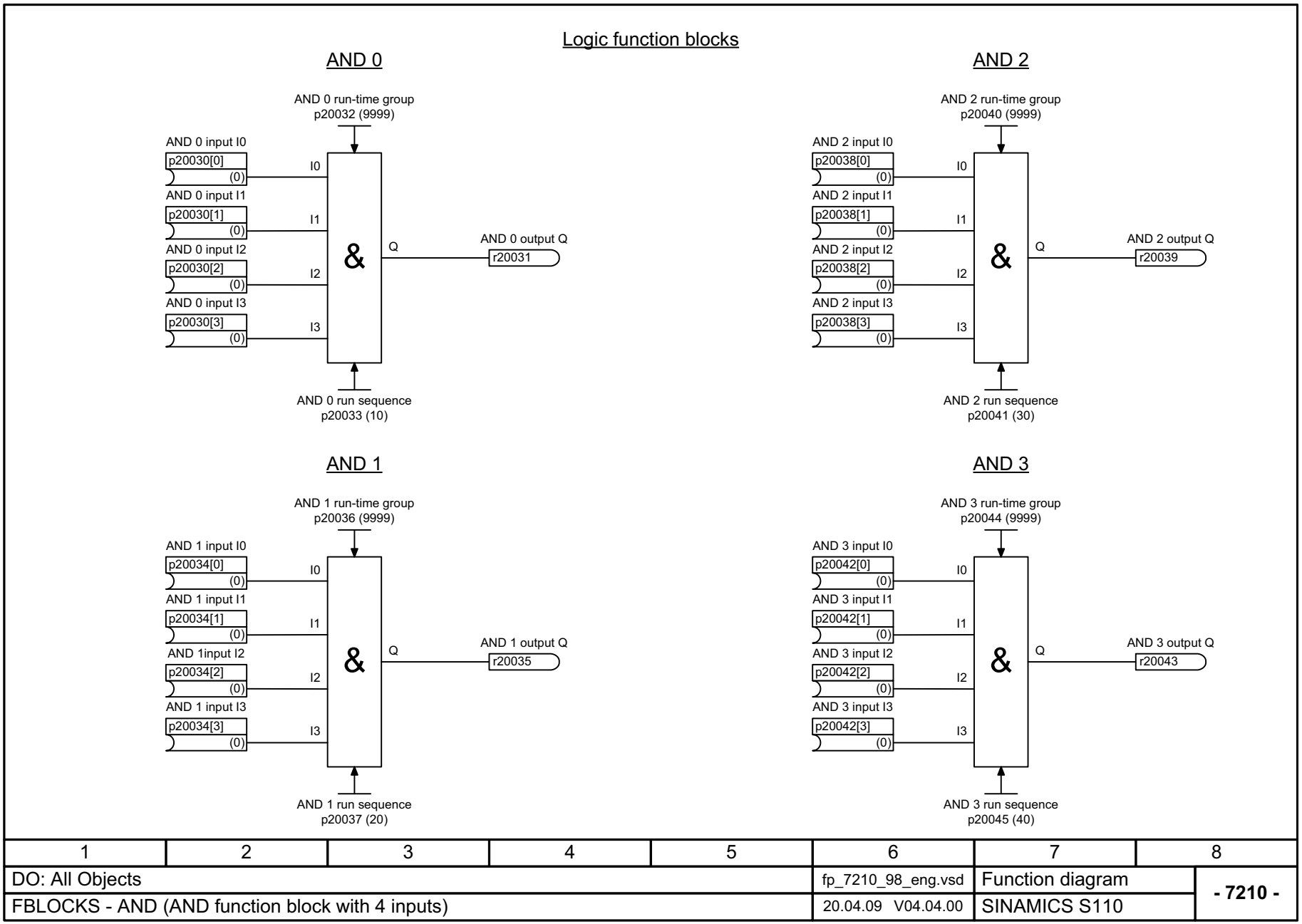
<1> The “free function blocks” function is activated in a drive object via p0108[DO_No].18 = 1 (bit 18 = 1, corresponds to 40000 hex).

<2> The run-time group that belongs to a function block is entered, for every function block, in the particular parameter for the run-time group (e.g. p20032 for AND 0 to [7210]).

1	2	3	4	5	6	7	8
DO: All Objects					fp_7200_98_eng.vsd	Function diagram	- 7200 -
FBLOCKS - General					20.04.09 V04.04.00	SINAMICS S110	

Figura 2-147 7200 – Generalità

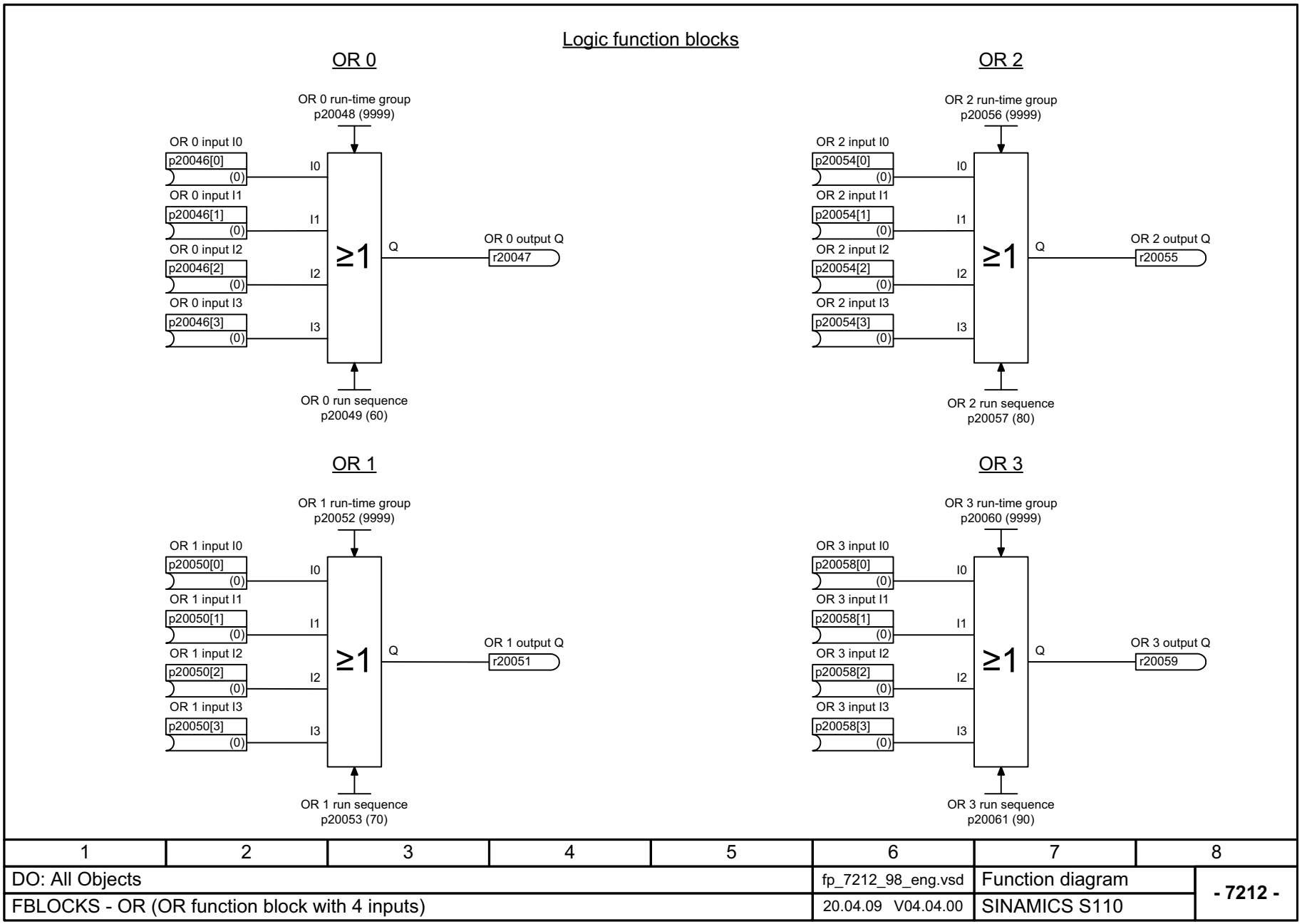
© Siemens AG 2012 All Rights Reserved



1	2	3	4	5	6	7	8
DO: All Objects					fp_7210_98_eng.vsd	Function diagram	- 7210 -
FBLOCKS - AND (AND function block with 4 inputs)					20.04.09 V04.04.00	SINAMICS S110	

Figura 2-148 7210 – AND (blocco funzionale AND con 4 ingressi)

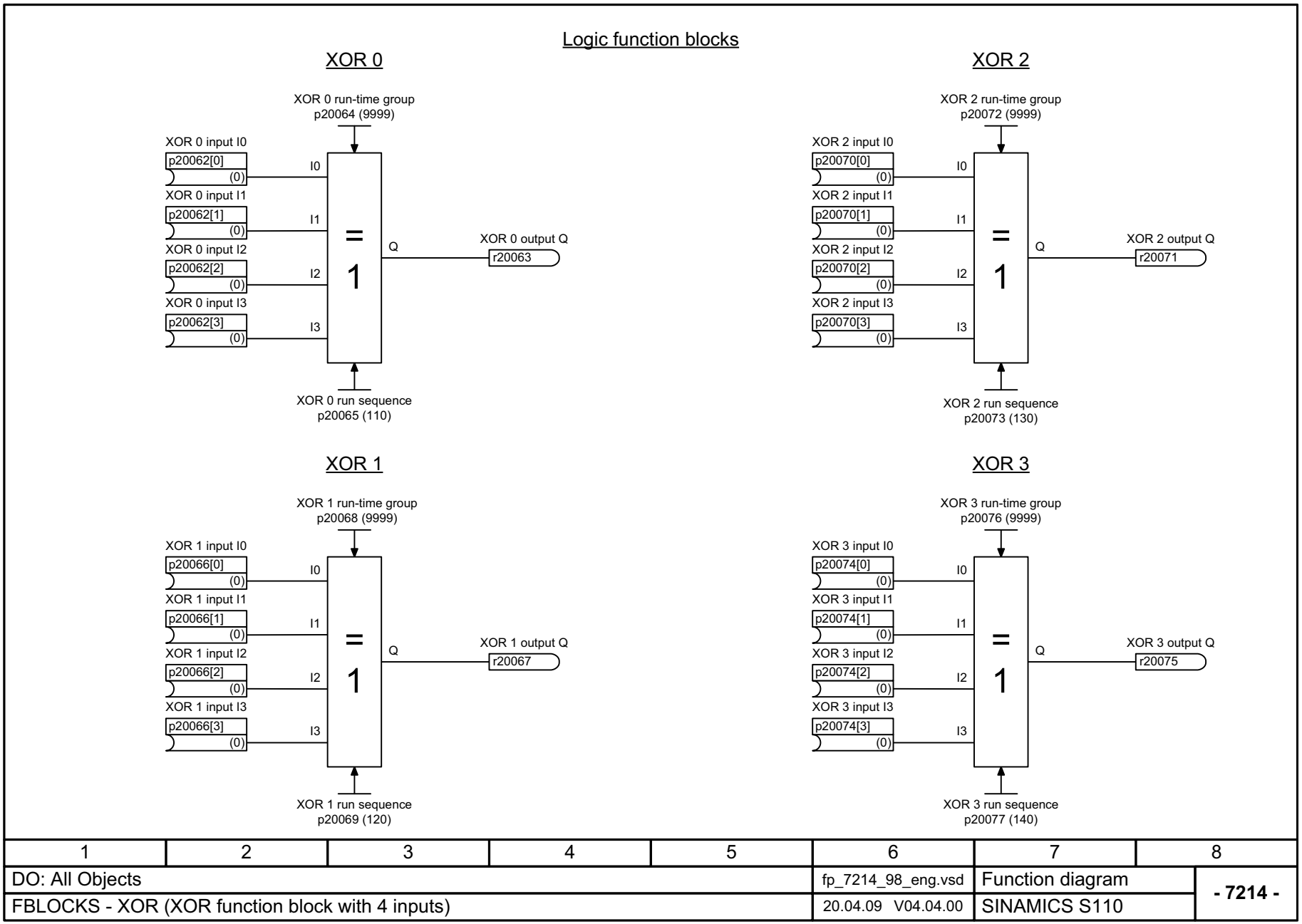
© Siemens AG 2012 All Rights Reserved



1	2	3	4	5	6	7	8
DO: All Objects					fp_7212_98_eng.vsd	Function diagram	- 7212 -
FBLOCKS - OR (OR function block with 4 inputs)					20.04.09 V04.04.00	SINAMICS S110	

Figura 2-149 7212 – OR (blocco funzionale OR con 4 ingressi)

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved



1	2	3	4	5	6	7	8
DO: All Objects					fp_7214_98_eng.vsd	Function diagram	- 7214 -
FBLOCKS - XOR (XOR function block with 4 inputs)					20.04.09 V04.04.00	SINAMICS S110	

Figura 2-150 7214 – XOR (blocco funzionale XOR con 4 ingressi)

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

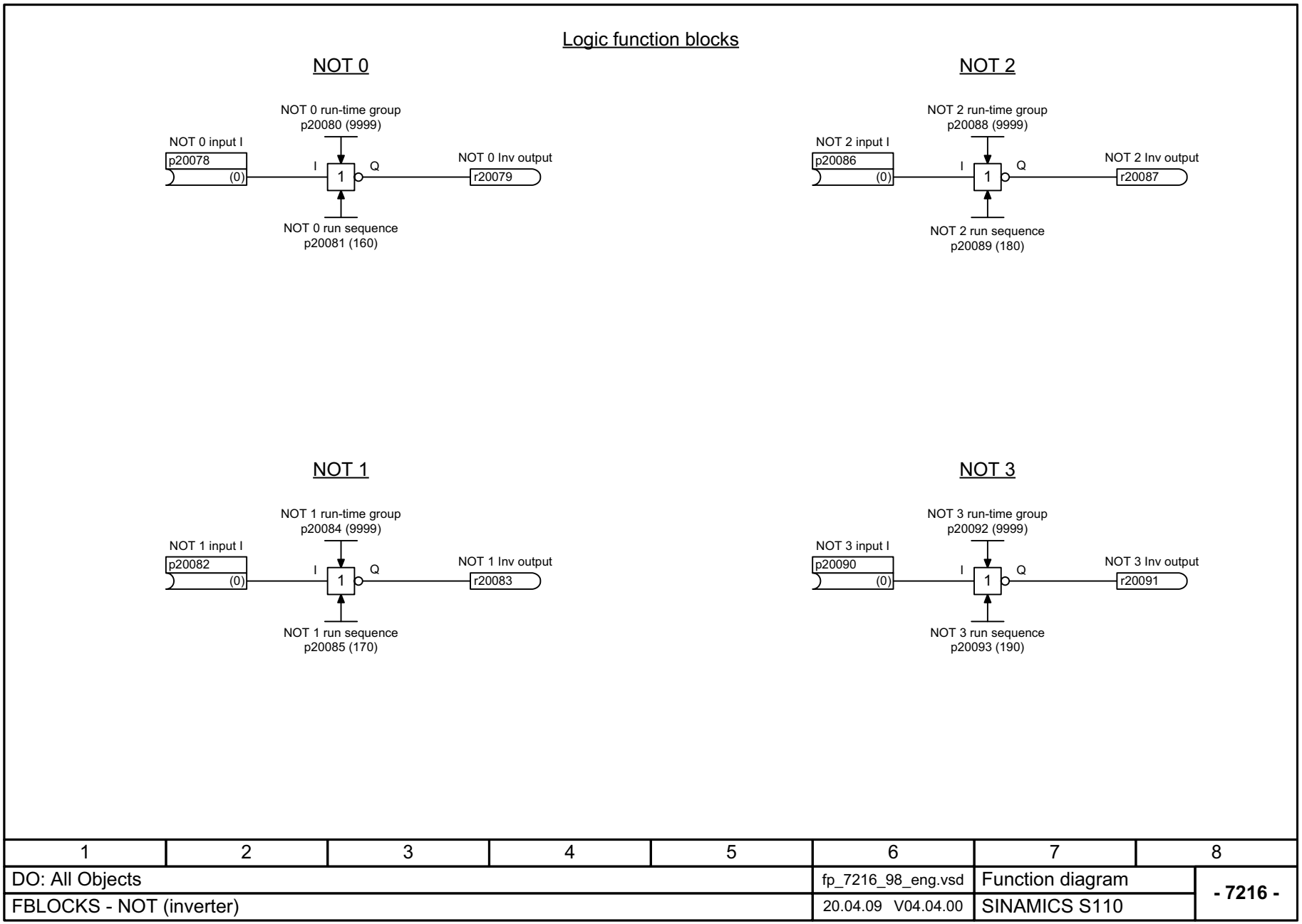
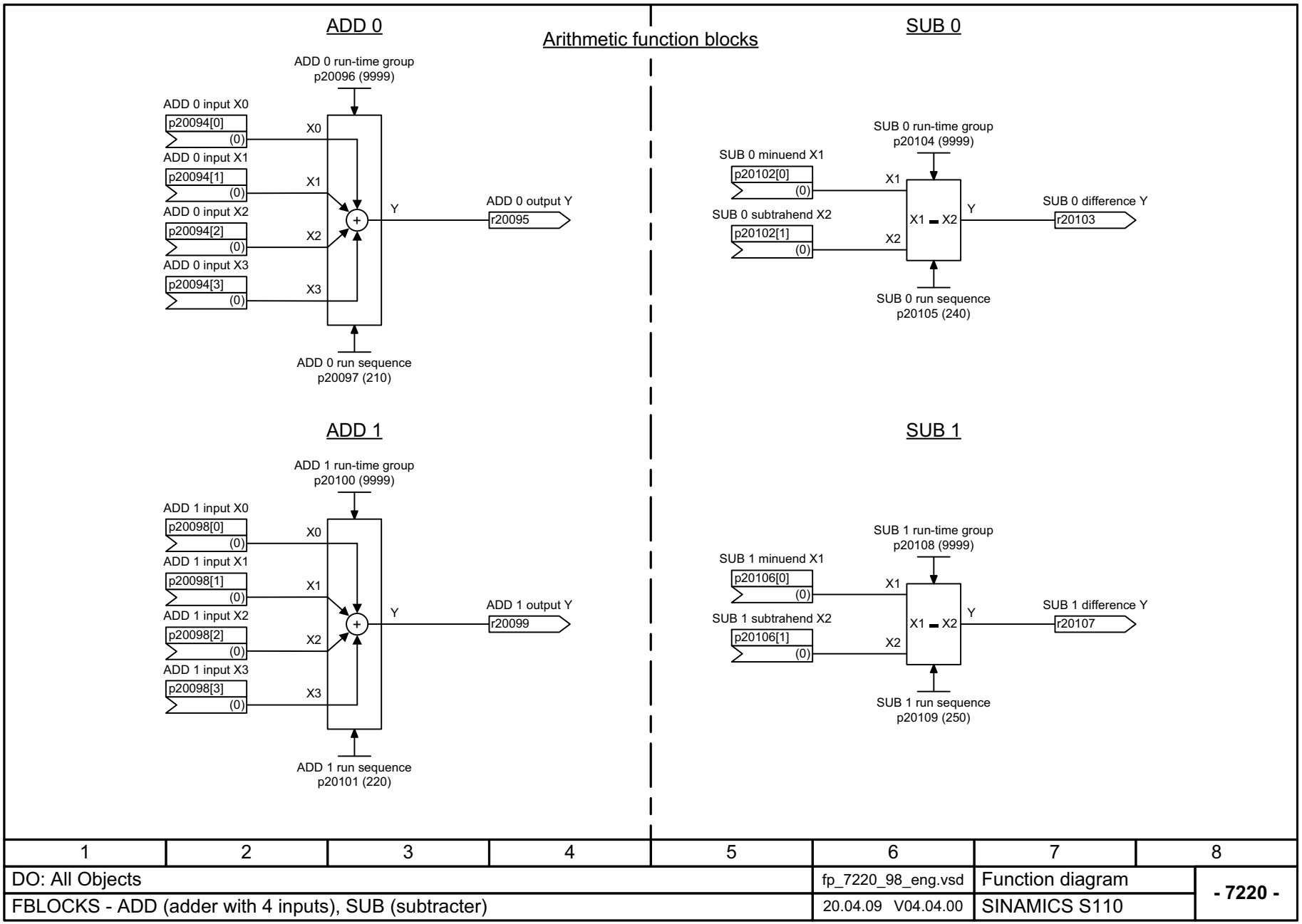


Figura 2-151 7216 – NOT (invertitore)

1	2	3	4	5	6	7	8
DO: All Objects					fp_7216_98_eng.vsd	Function diagram	- 7216 -
FBLOCKS - NOT (inverter)					20.04.09 V04.04.00	SINAMICS S110	

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved



1	2	3	4	5	6	7	8
DO: All Objects					fp_7220_98_eng.vsd	Function diagram	- 7220 -
FBLOCKS - ADD (adder with 4 inputs), SUB (subtracter)					20.04.09 V04.04.00	SINAMICS S110	

Figura 2-152 7220 – ADD (addizionatore con 4 ingressi), SUB (sottrattore)

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

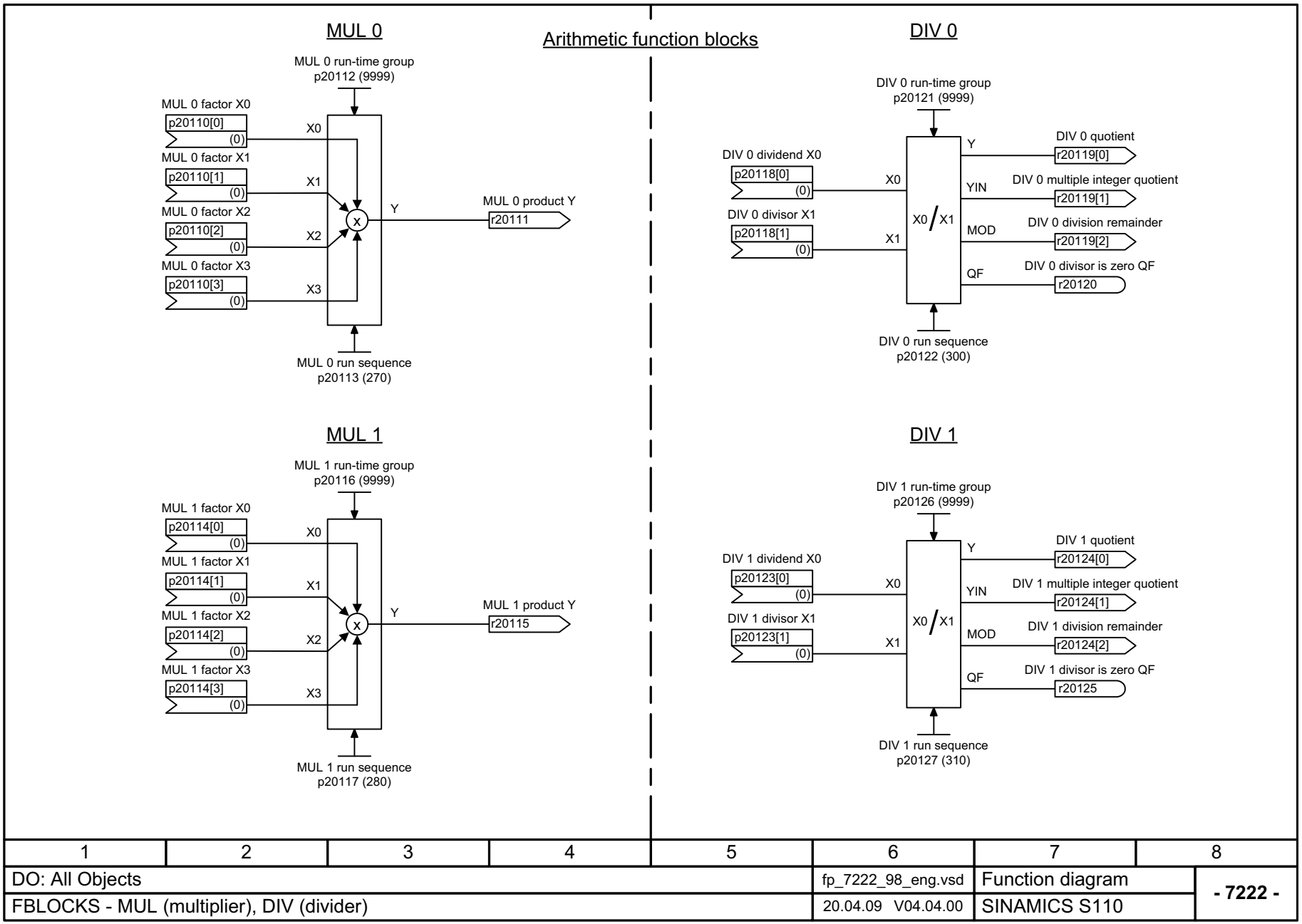
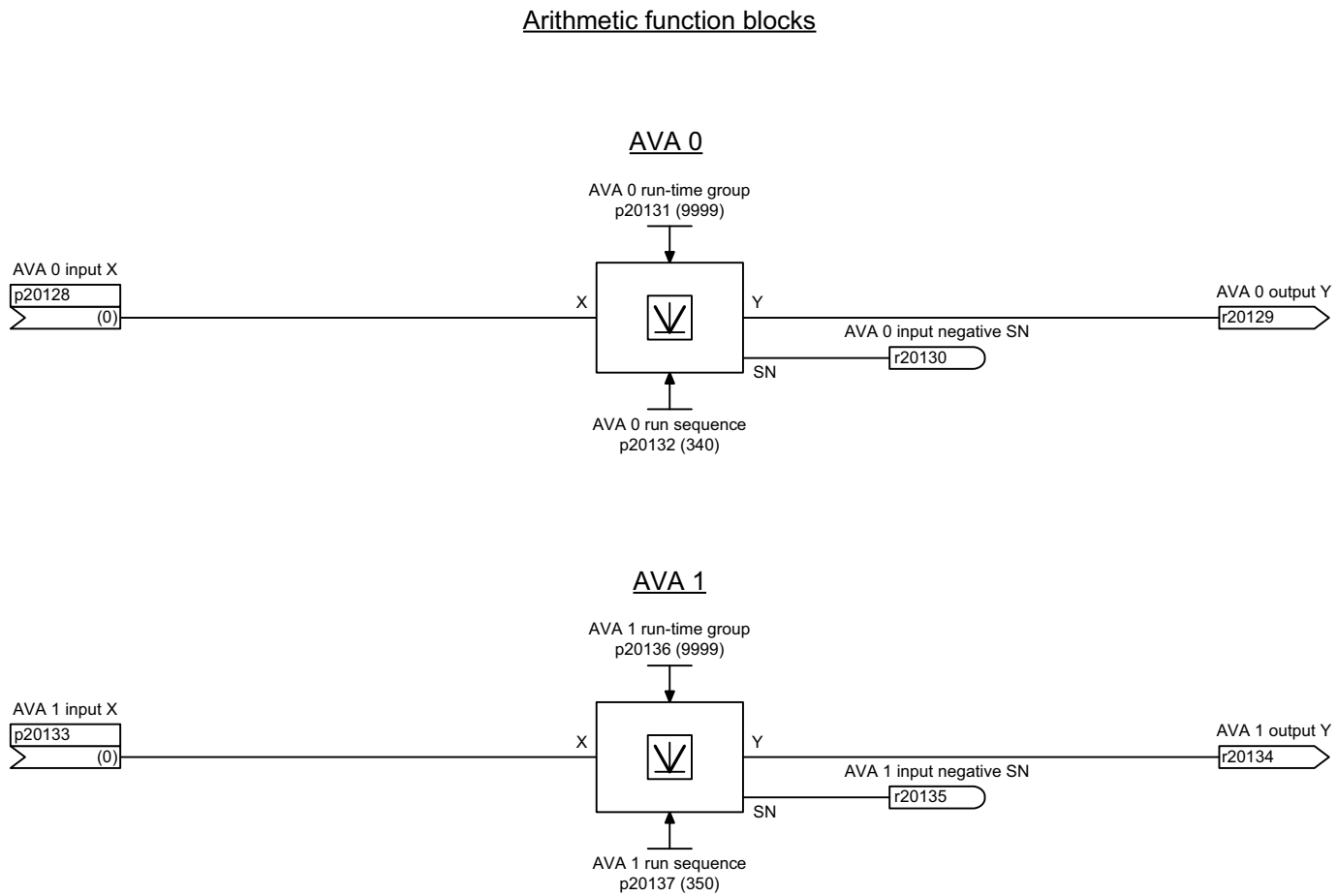


Figura 2-153 7222 – MUL (moltiplicatore), DIV (divisore)

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved



1	2	3	4	5	6	7	8
DO: All Objects					fp_7224_98_eng.vsd	Function diagram	- 7224 -
FBLOCKS - AVA (absolute value generators)					20.04.09 V04.04.00	SINAMICS S110	

Figura 2-154 7224 – AVA (generatore valore assoluto)

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

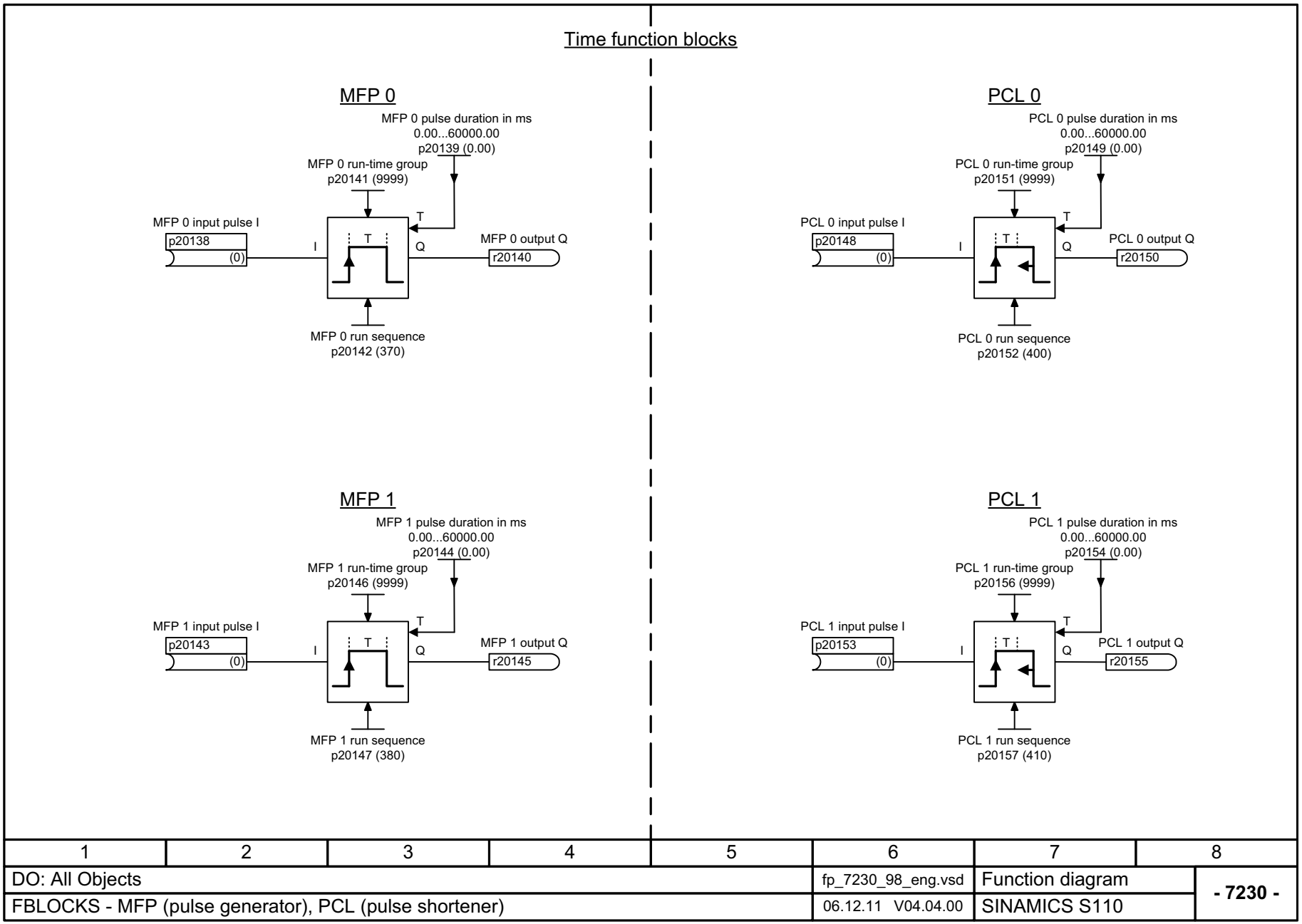


Figura 2-155 7230 – MFP (generatore impulsi), PCL (riduttore impulsi)

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

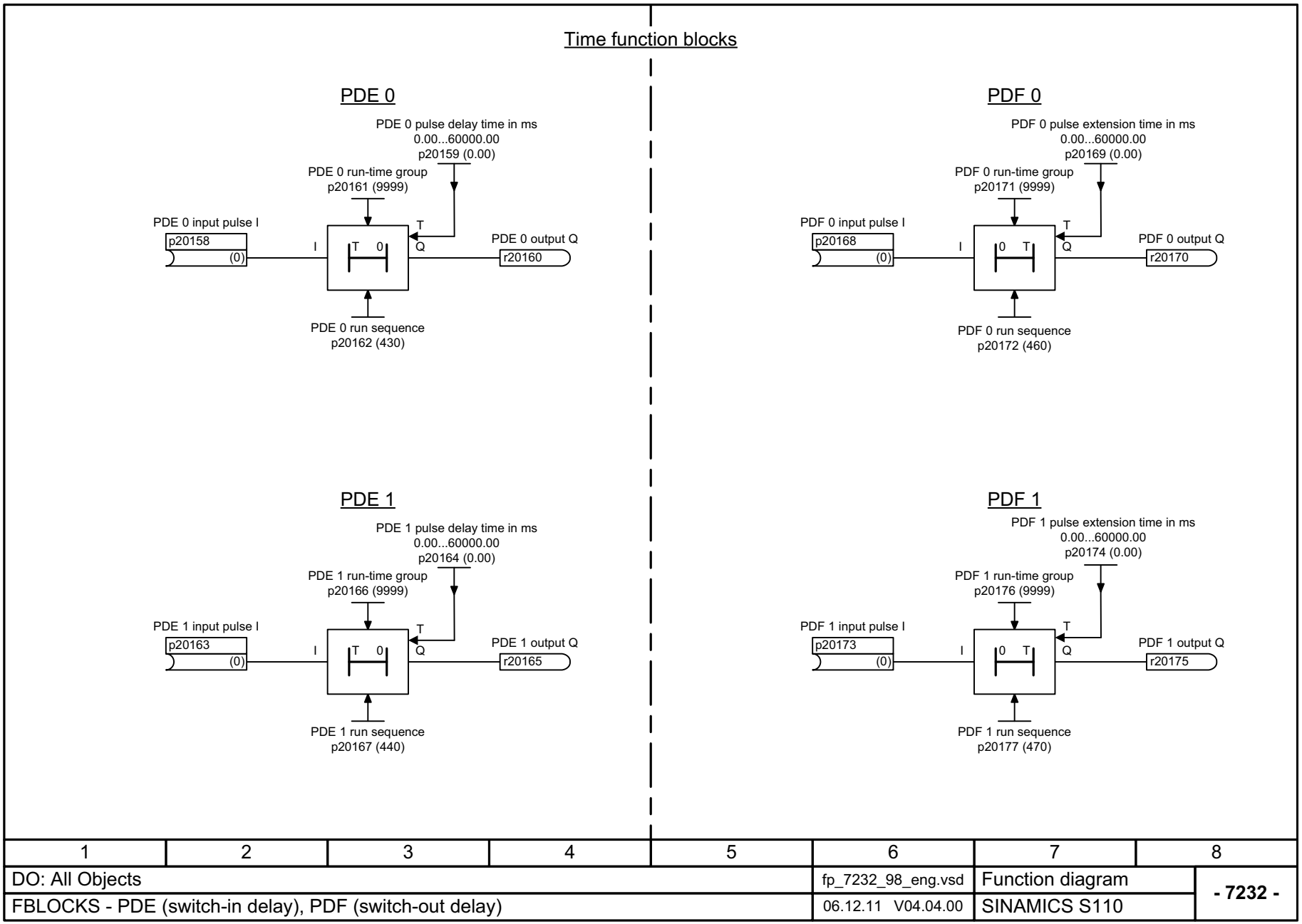
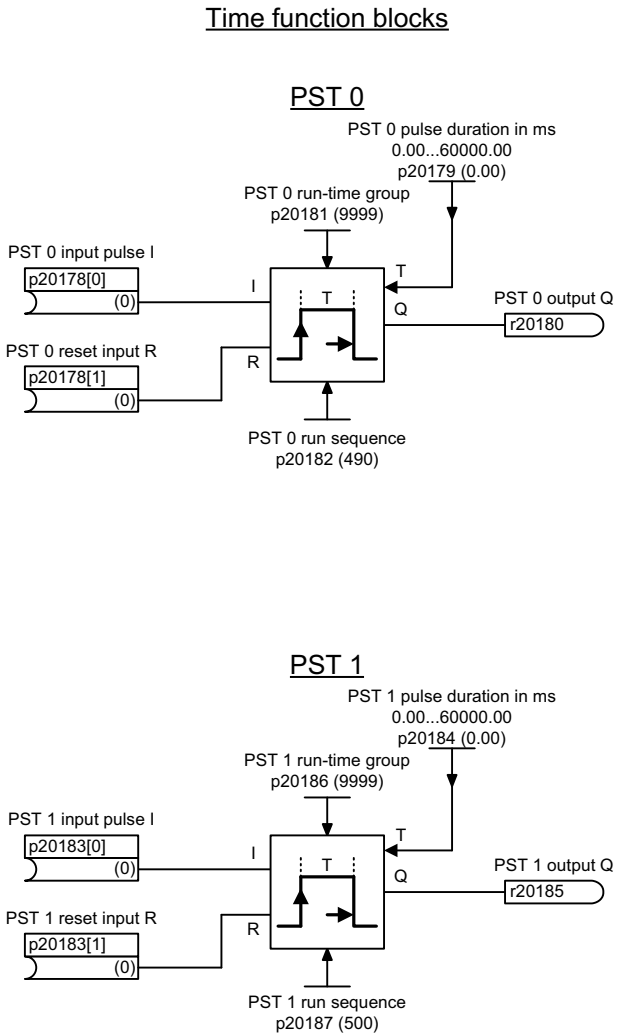


Figura 2-156 7232 – PDE (ritardatore di chiusura), PDF (ritardatore di apertura)

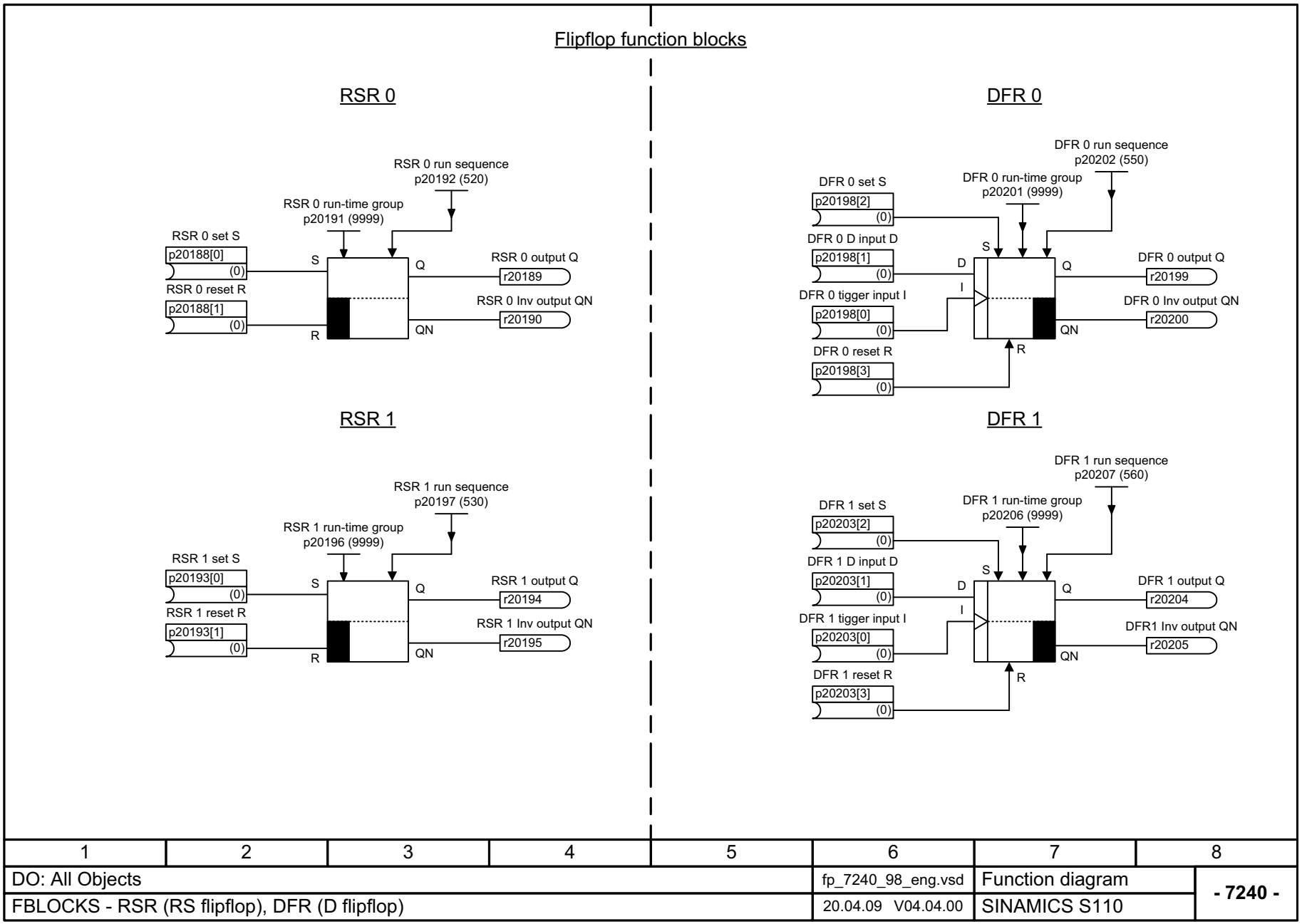
© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

Figura 2-157 7234 – PST (prolungatore impulsi)



1	2	3	4	5	6	7	8
DO: All Objects					fp_7234_98_eng.vsd	Function diagram	- 7234 -
FBLOCKS - PST (pulse extender)					06.12.11 V04.04.00	SINAMICS S110	

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved



1	2	3	4	5	6	7	8
DO: All Objects					fp_7240_98_eng.vsd	Function diagram	- 7240 -
FBLOCKS - RSR (RS flipflop), DFR (D flipflop)					20.04.09 V04.04.00	SINAMICS S110	

Figura 2-158 7240 – RSR (RS-Flip-Flop), DFR (D-Flip-Flop)

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

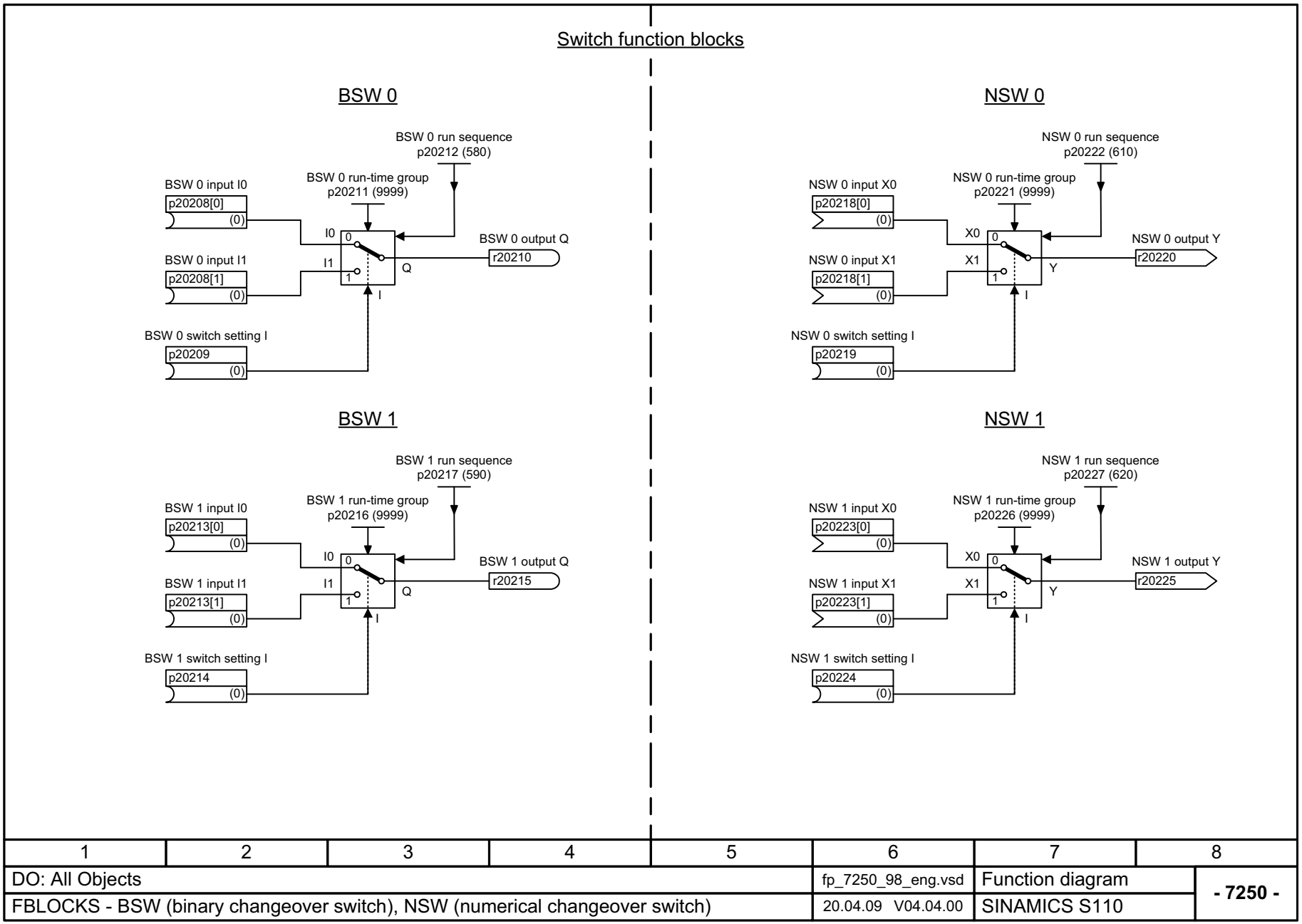
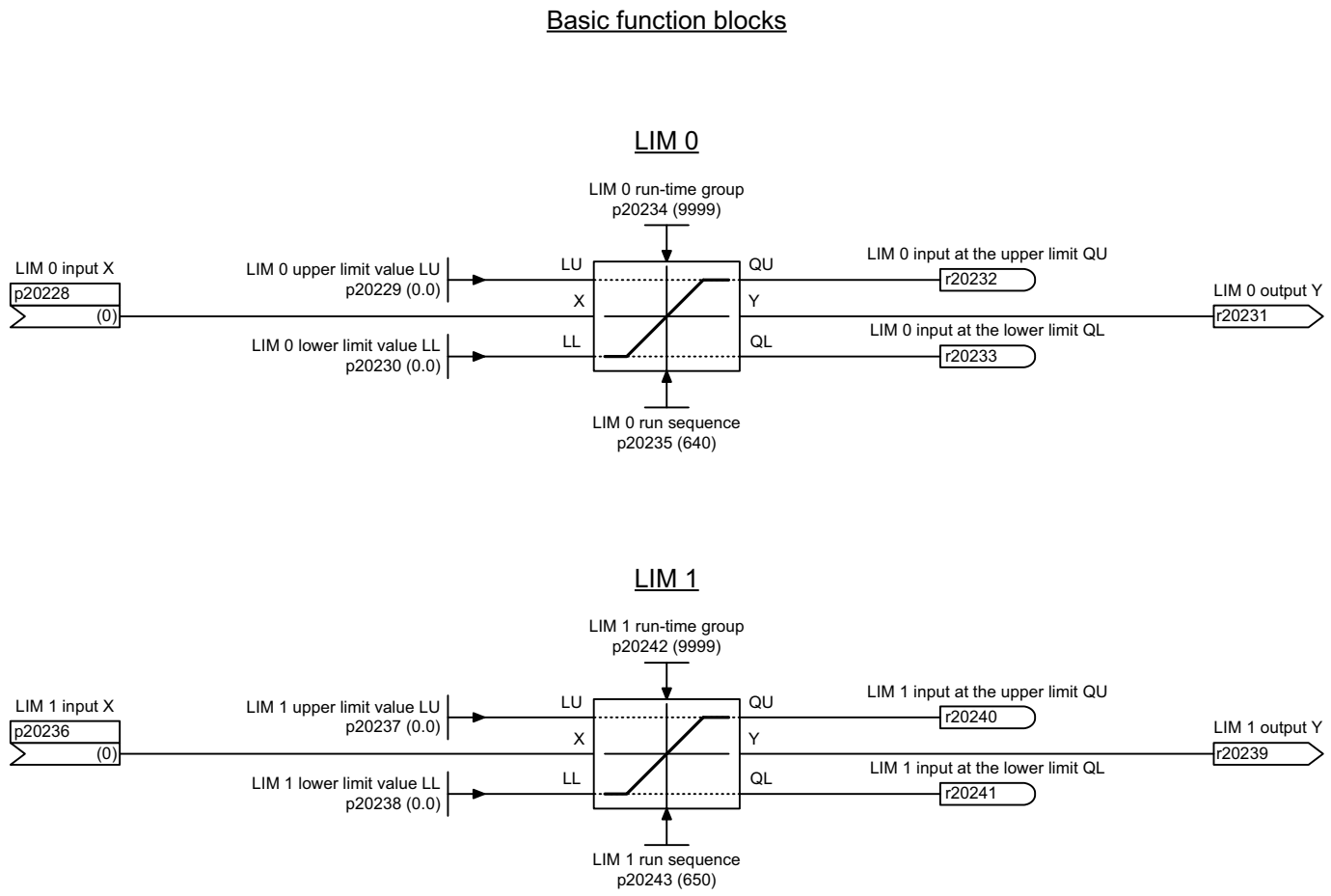


Figura 2-159 7250 – BSW (commutatore binario), NSW (commutatore numerico)

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

Figura 2-160 7260 – LIM (limitatore)



1	2	3	4	5	6	7	8
DO: All Objects					fp_7260_98_eng.vsd	Function diagram	- 7260 -
FBLOCKS - LIM (limiter)					20.04.09 V04.04.00	SINAMICS S110	

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

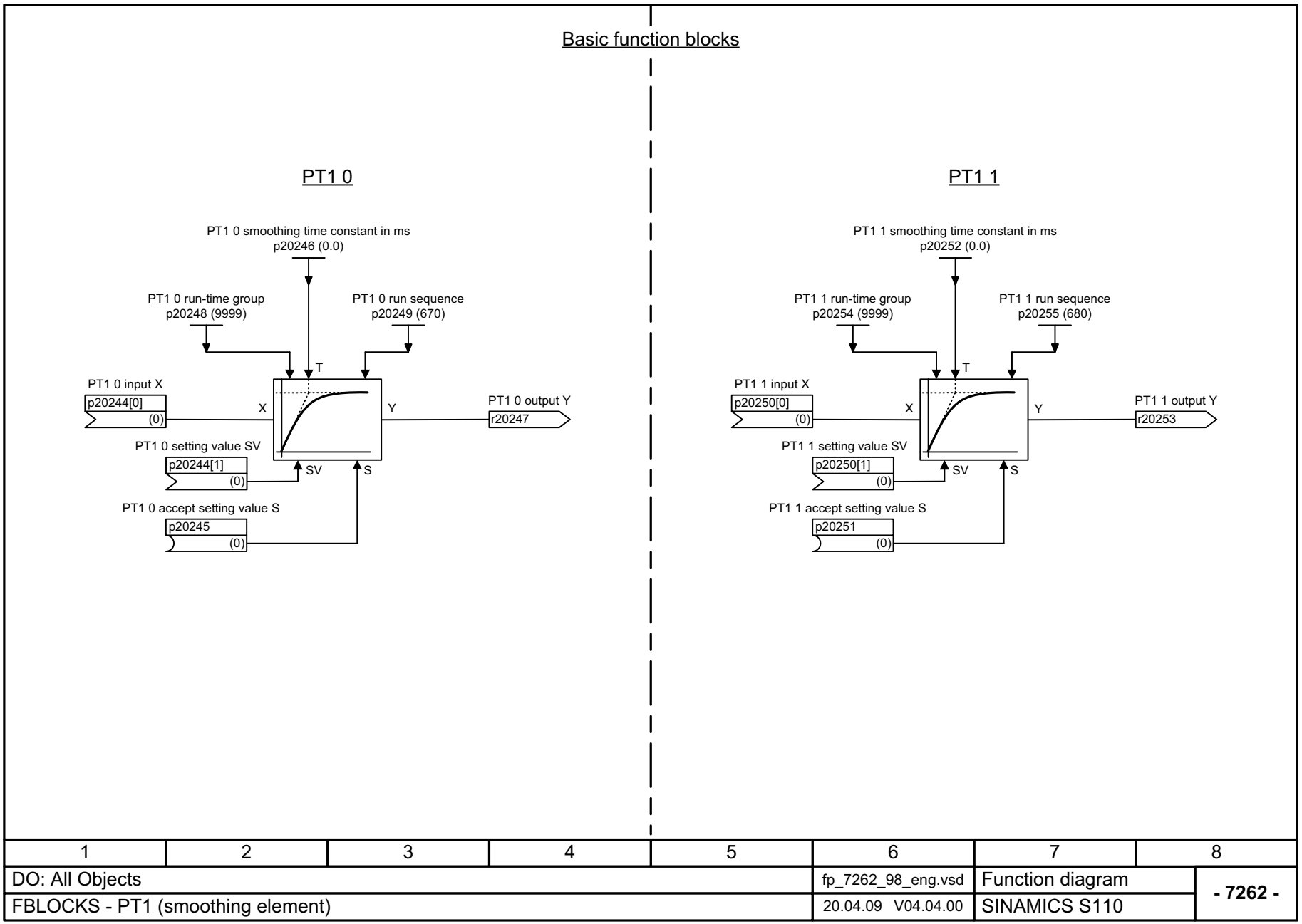
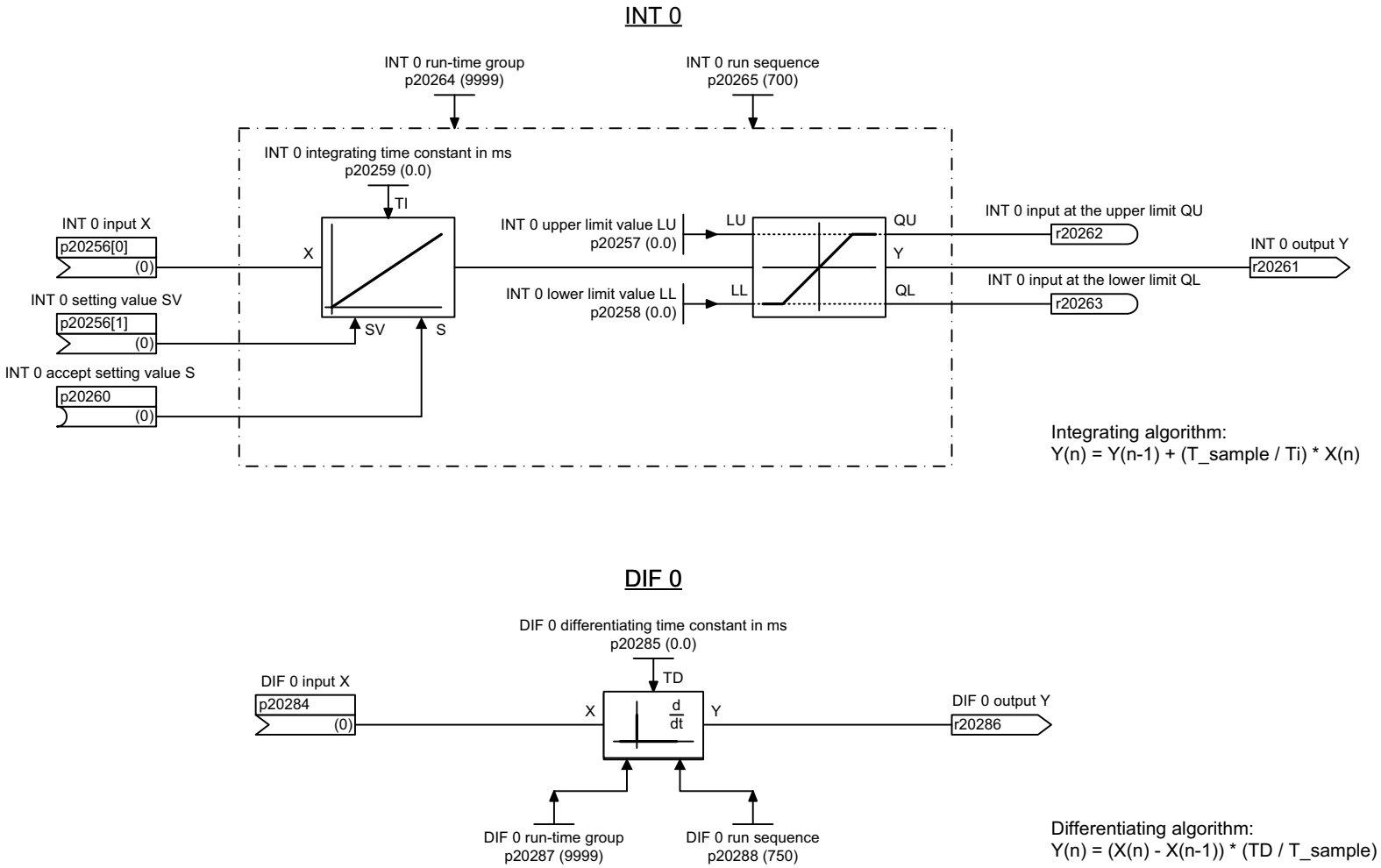


Figura 2-161 7262 – PT1 (blocco di livellamento)

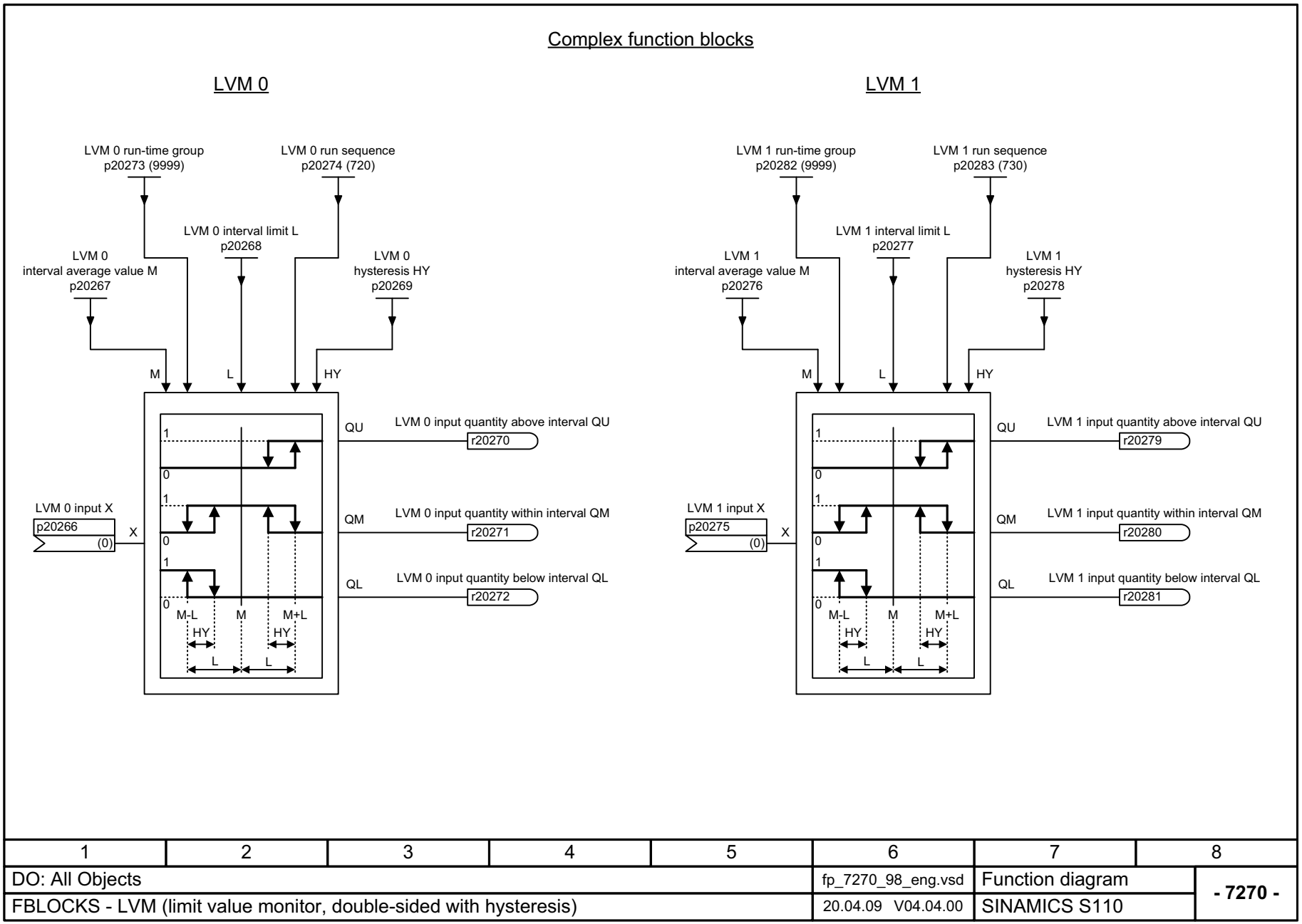
© Siemens AG 2012 All Rights Reserved



1	2	3	4	5	6	7	8
DO: All Objects					fp_7264_98_eng.vsd	Function diagram	- 7264 -
Basic function blocks - INT (integrator), DIF (differentiating element)					14.10.09 V04.04.00	SINAMICS S110	

Figura 2-162 7264 – INT (integratore), DIF (blocco differenziatore)

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved



1	2	3	4	5	6	7	8
DO: All Objects					fp_7270_98_eng.vsd	Function diagram	- 7270 -
FBLOCKS - LVM (limit value monitor, double-sided with hysteresis)					20.04.09 V04.04.00	SINAMICS S110	

Figura 2-163 7270 – LVM (segnalatore di valore limite doppio con isteresi)

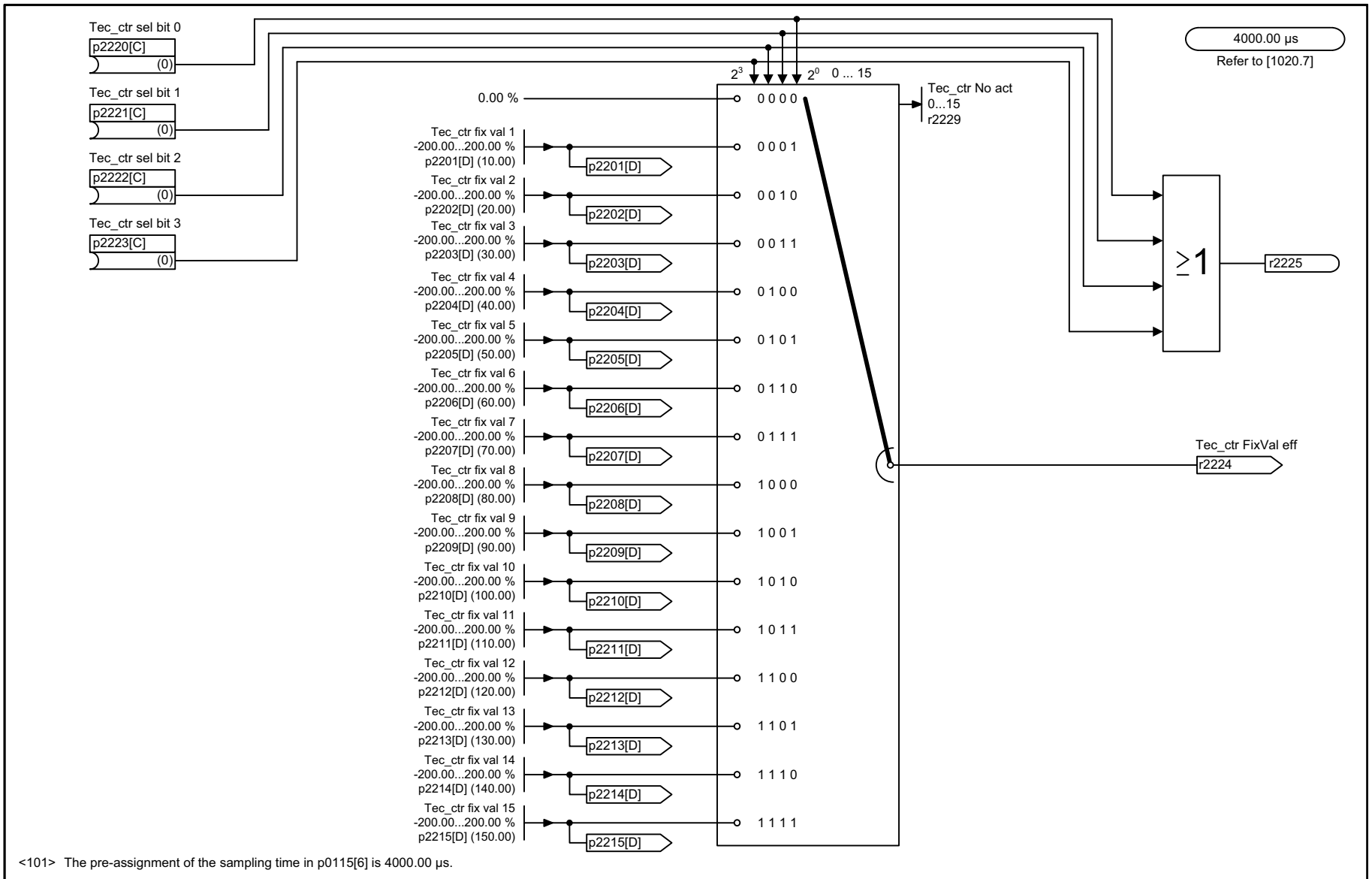
© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

2.18 Regolatore PID

Schemi logici

7950 – Valori fissi (r0108.16 = 1)	2-946
7951 – Valori fissi, selezione diretta (p2216 = 1)	2-947
7954 – Potenziometro motore (r0108.16 = 1)	2-948
7958 – Regolazione (r0108.16 = 1)	2-949

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

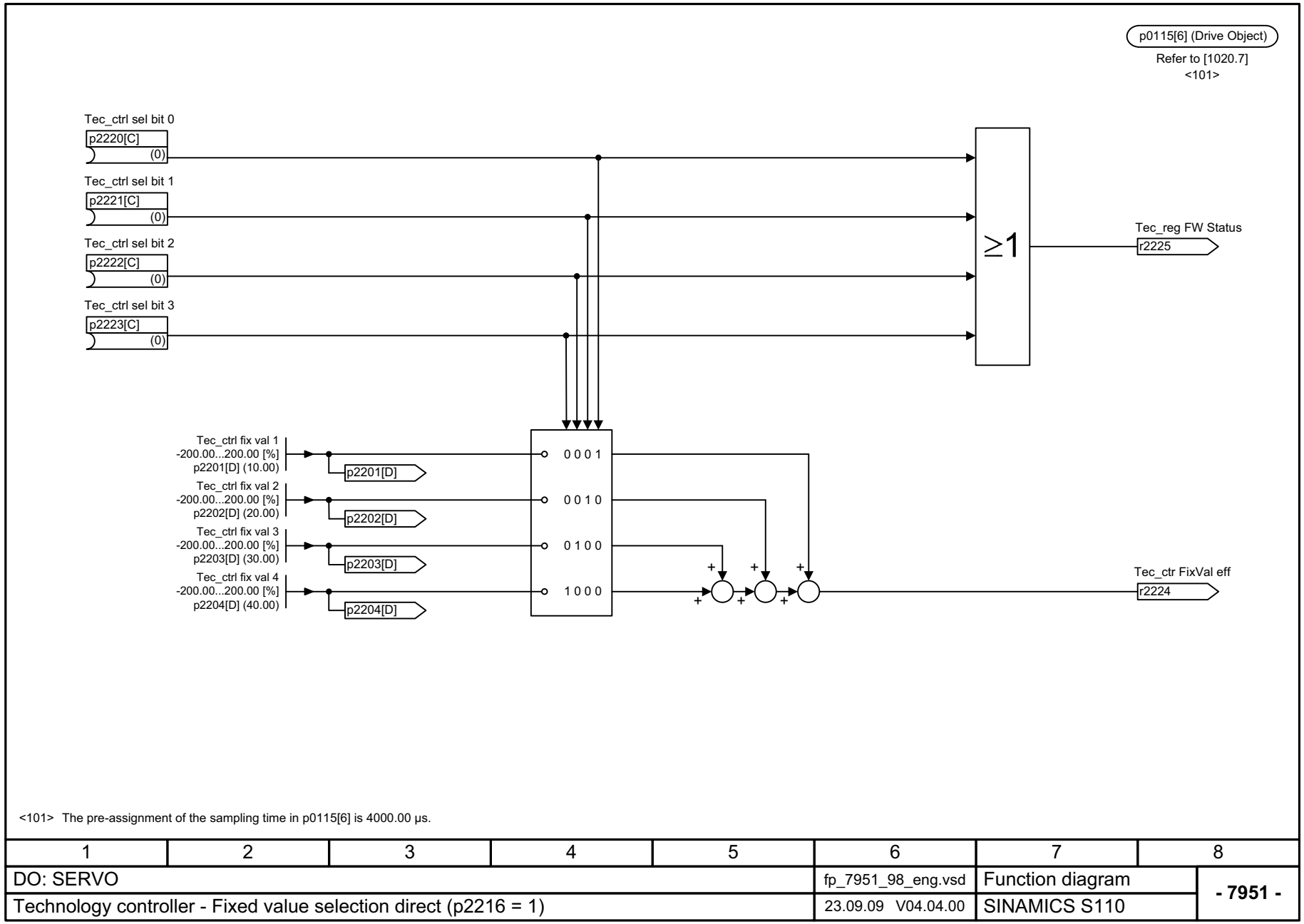


<101> The pre-assignment of the sampling time in p0115[6] is 4000.00 µs.

1	2	3	4	5	6	7	8
DO: SERVO					fp_7950_98_eng.vsd	Function diagram	- 7950 -
Technology controller - Fixed values (r0108.16 = 1 and p2216 = 2)					23.09.09 V04.04.00	SINAMICS S110	

Figura 2-164 7950 – Valori fissi (r0108.16 = 1)

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

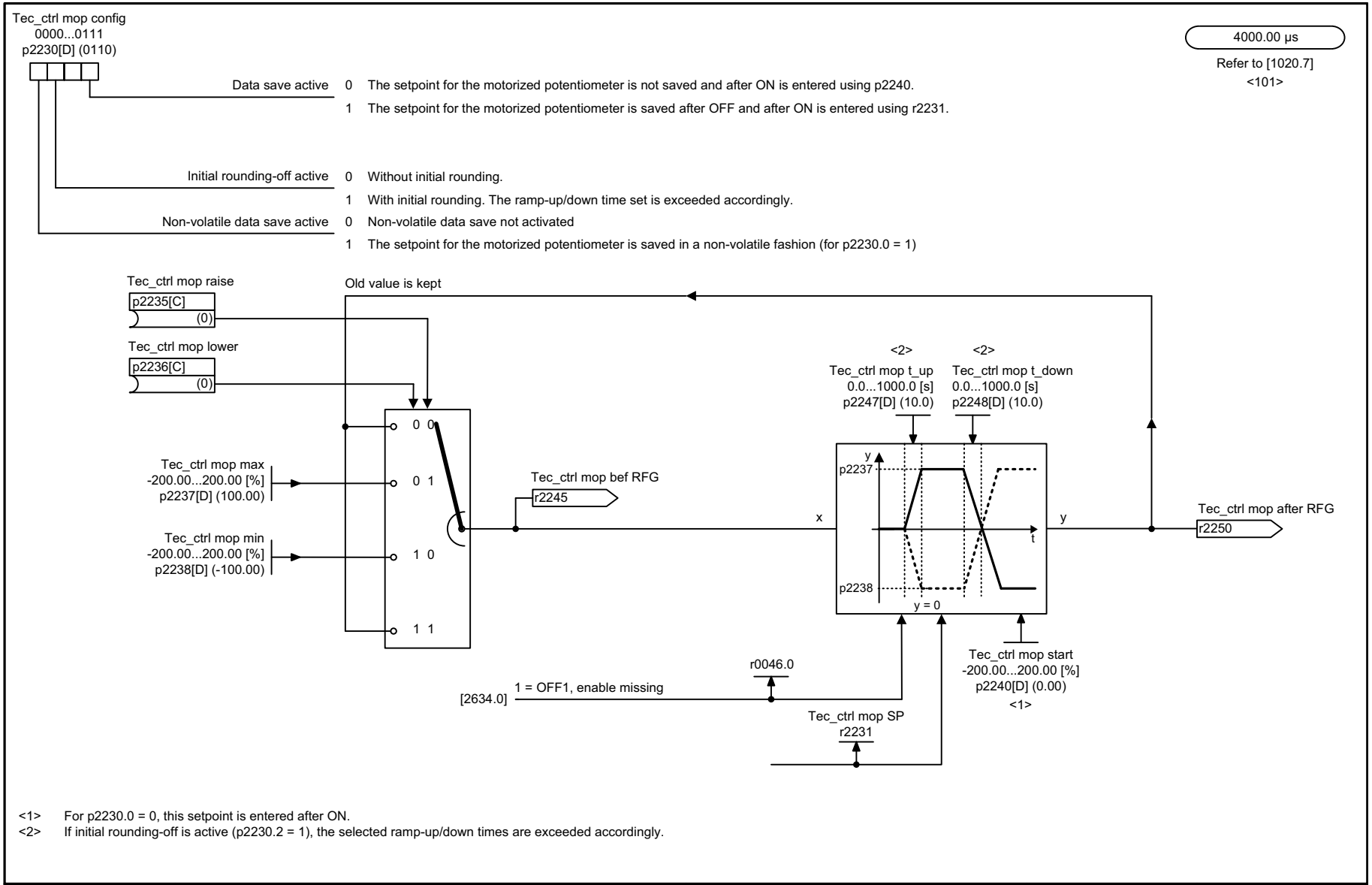


<101> The pre-assignment of the sampling time in p0115[6] is 4000.00 µs.

1	2	3	4	5	6	7	8
DO: SERVO					fp_7951_98_eng.vsd	Function diagram	- 7951 -
Technology controller - Fixed value selection direct (p2216 = 1)					23.09.09 V04.04.00	SINAMICS S110	

Figura 2-165 7951 – Valori fissi, selezione diretta (p2216 = 1)

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

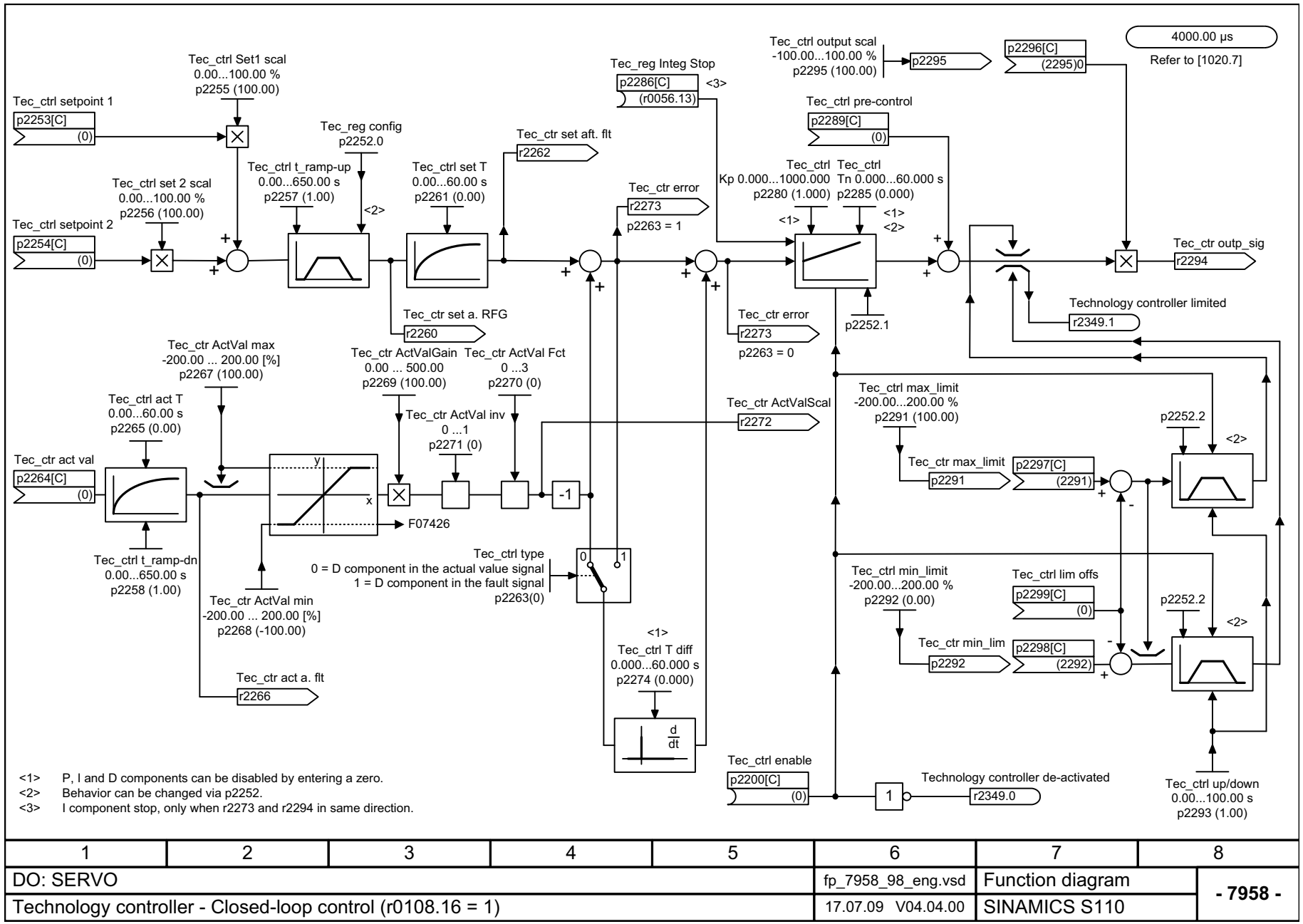


<1> For p2230.0 = 0, this setpoint is entered after ON.
<2> If initial rounding-off is active (p2230.2 = 1), the selected ramp-up/down times are exceeded accordingly.

1	2	3	4	5	6	7	8
DO: SERVO					fp_7954_98_eng.vsd	Function diagram	- 7954 -
Technology controller - Motorized potentiometer (r0108.16 = 1)					21.08.08 V04.04.00	SINAMICS S110	

Figura 2-166 7954 – Potenziometro motore (r0108.16 = 1)

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved



1	2	3	4	5	6	7	8
DO: SERVO					fp_7958_98_eng.vsd	Function diagram	- 7958 -
Technology controller - Closed-loop control (r0108.16 = 1)					17.07.09 V04.04.00	SINAMICS S110	

Figura 2-167 7958 – Regolazione (r0108.16 = 1)

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

2.19 Segnali e funzioni di sorveglianza

Schemi logici

8010 – Segnalazioni del numero di giri 1	2-951
8011 – Segnalazioni del numero di giri 2	2-952
8012 – Segnalazioni relative alla coppia, motore bloccato/in stallo	2-953
8014 – Sorveglianza termica parte di potenza	2-954
8016 – Sorveglianza termica motore	2-955

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

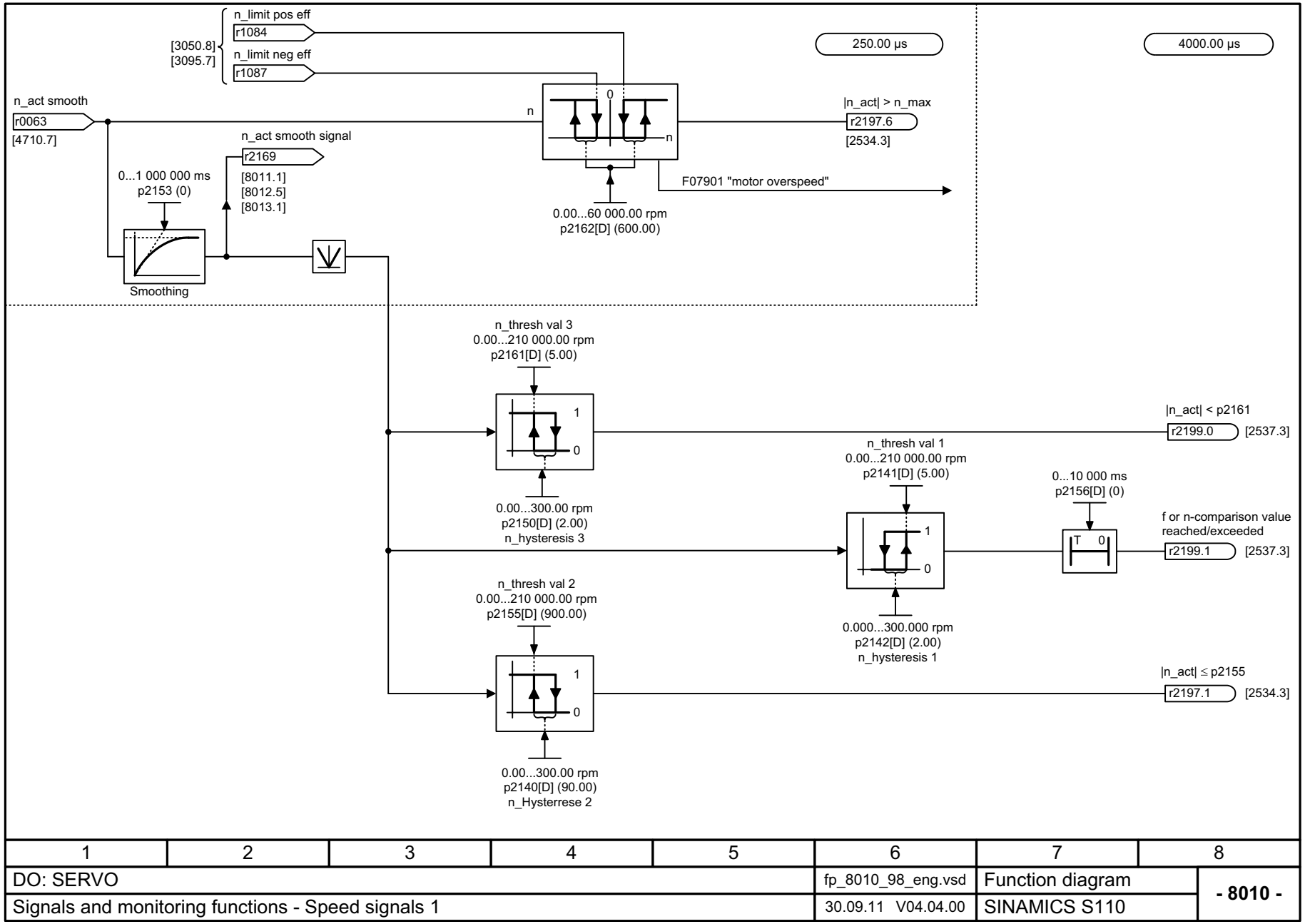
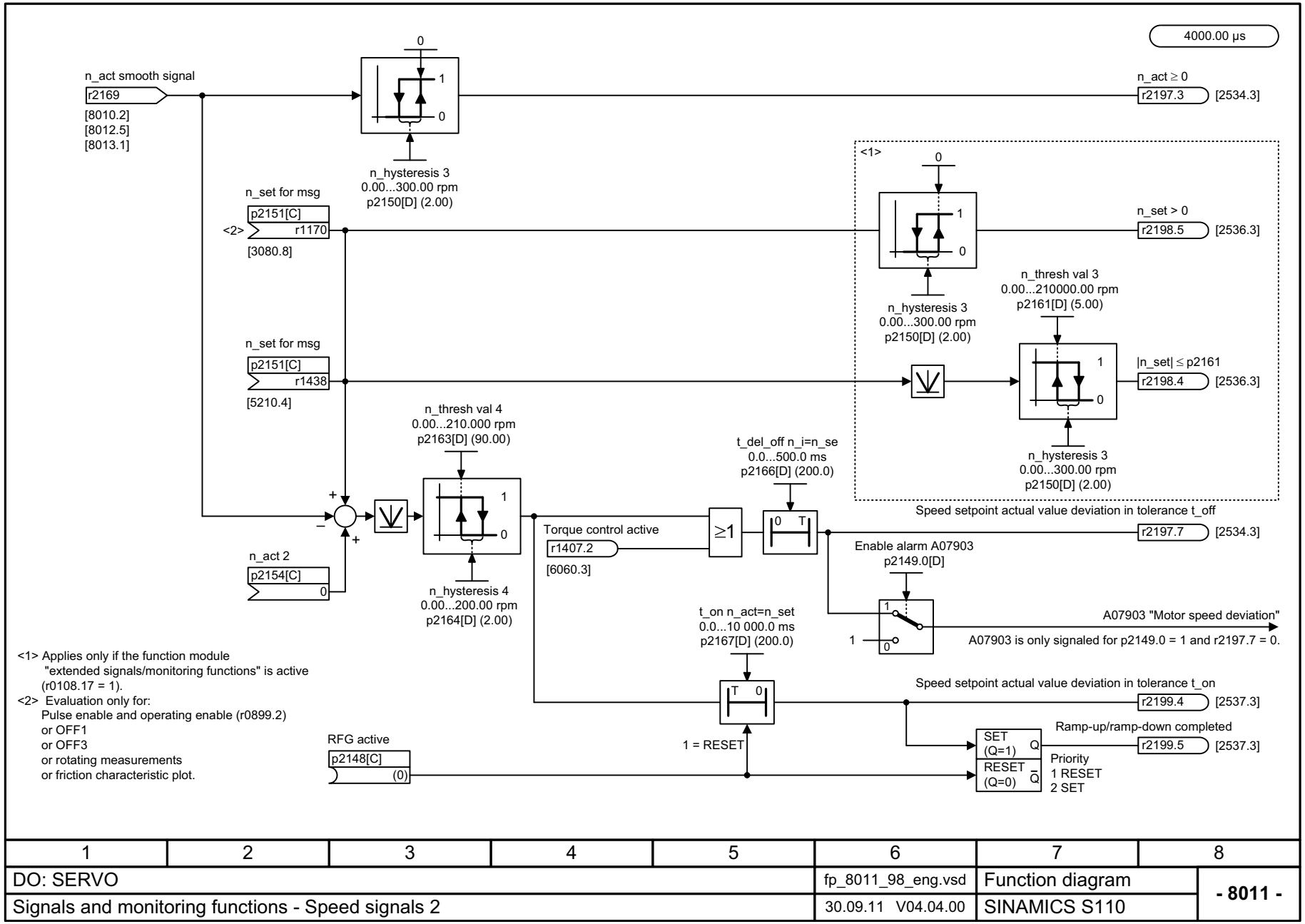


Figura 2-168 8010 – Segnalazioni del numero di giri 1

1	2	3	4	5	6	7	8
DO: SERVO					fp_8010_98_eng.vsd	Function diagram	- 8010 -
Signals and monitoring functions - Speed signals 1					30.09.11 V04.04.00	SINAMICS S110	

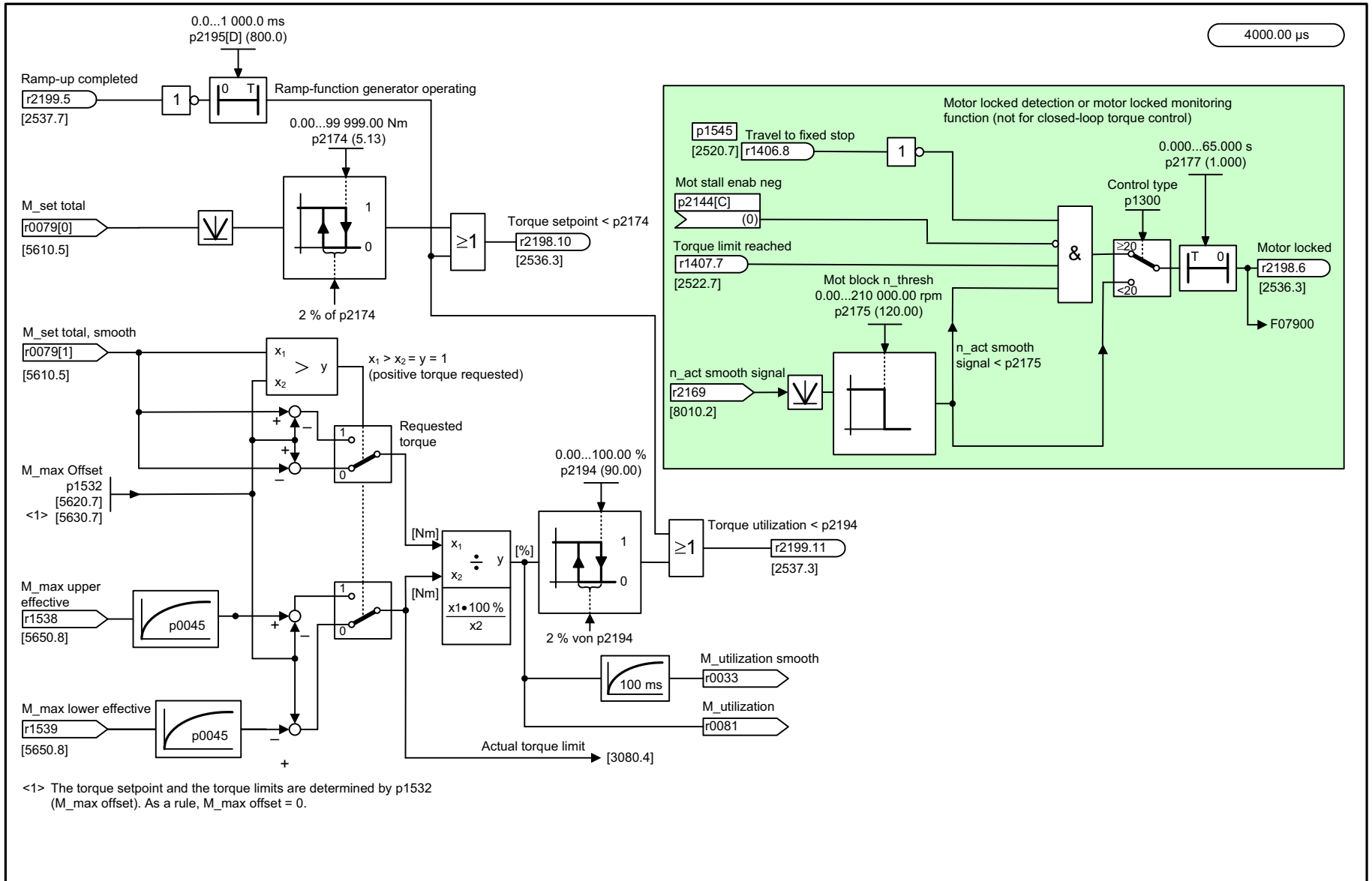
© Siemens AG 2012 All Rights Reserved



1	2	3	4	5	6	7	8
DO: SERVO					fp_8011_98_eng.vsd	Function diagram	- 8011 -
Signals and monitoring functions - Speed signals 2					30.09.11 V04.04.00	SINAMICS S110	

Figura 2-169 8011 – Segnalazioni del numero di giri 2

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

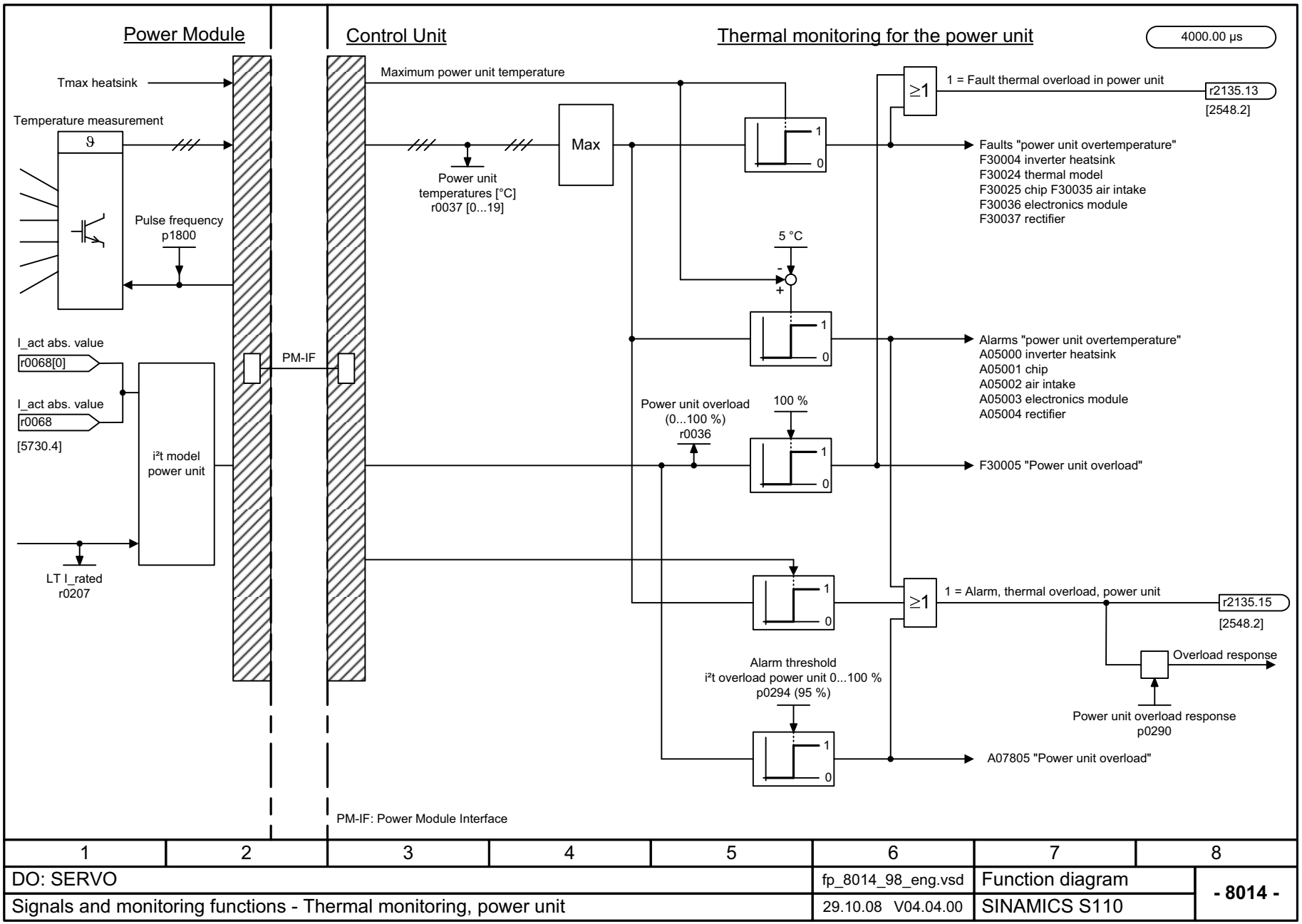


<1> The torque setpoint and the torque limits are determined by p1532 (M_max offset). As a rule, M_max offset = 0.

1	2	3	4	5	6	7	8
DO: SERVO					fp_8012_98_eng.vsd	Function diagram	- 8012 -
Signals and monitoring functions - Torque signals, motor locked/stalled					30.09.11 V04.04.00	SINAMICS S110	

Figura 2-170 8012 – Segnalazioni relative alla coppia, motore bloccato/in stallo

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

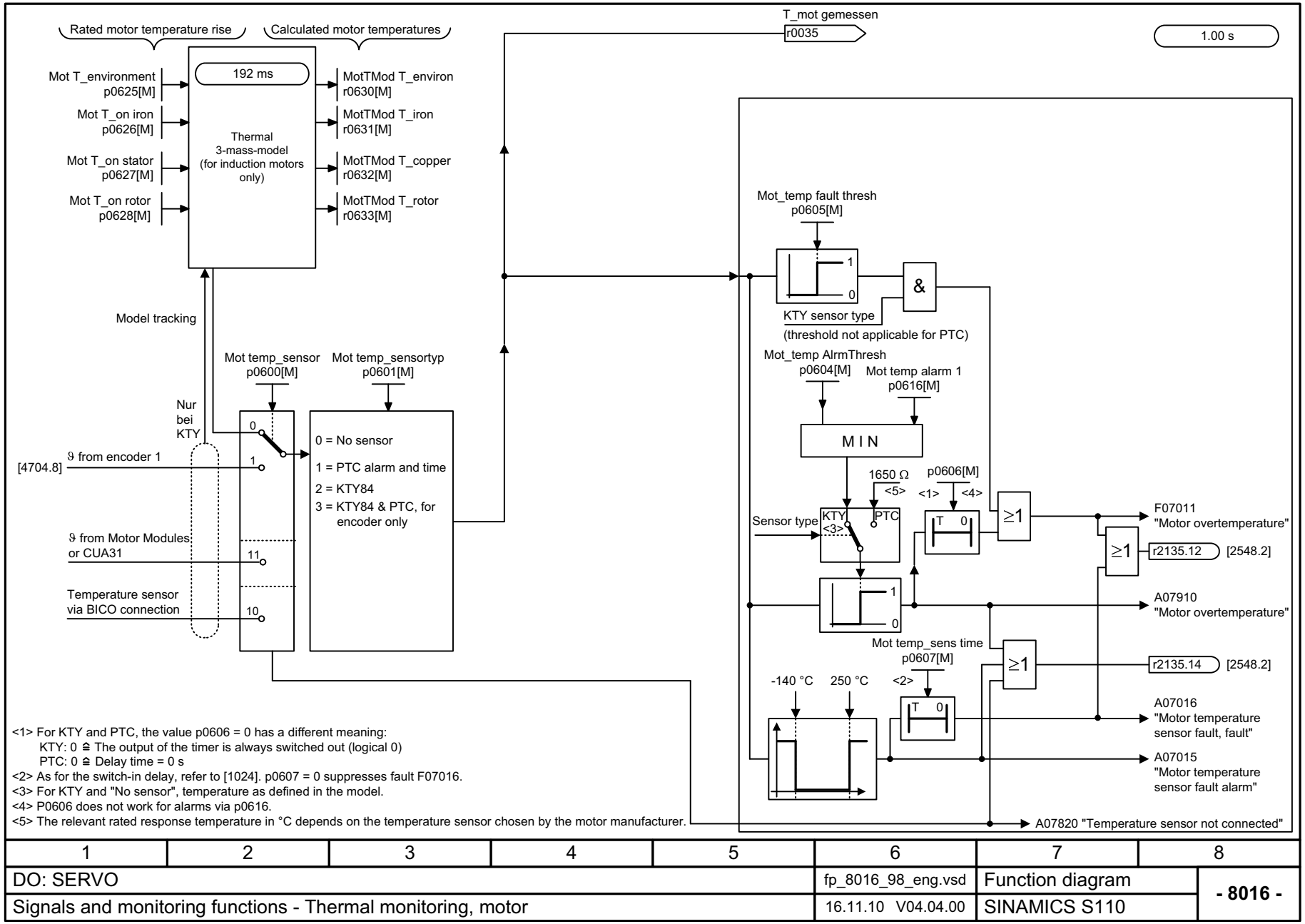


1	2	3	4	5	6	7	8
DO: SERVO					fp_8014_98_eng.vsd	Function diagram	- 8014 -
Signals and monitoring functions - Thermal monitoring, power unit					29.10.08 V04.04.00	SINAMICS S110	

Figura 2-171 8014 – Sorveglianza termica parte di potenza

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

Figura 2-172 8016 – Sorveglianza termica motore



<1> For KTY and PTC, the value p0606 = 0 has a different meaning:
KTY: 0 ≙ The output of the timer is always switched out (logical 0)
PTC: 0 ≙ Delay time = 0 s
<2> As for the switch-in delay, refer to [1024]. p0607 = 0 suppresses fault F07016.
<3> For KTY and "No sensor", temperature as defined in the model.
<4> P0606 does not work for alarms via p0616.
<5> The relevant rated response temperature in °C depends on the temperature sensor chosen by the motor manufacturer.

1	2	3	4	5	6	7	8
DO: SERVO					fp_8016_98_eng.vsd	Function diagram	- 8016 -
Signals and monitoring functions - Thermal monitoring, motor					16.11.10 V04.04.00	SINAMICS S110	

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

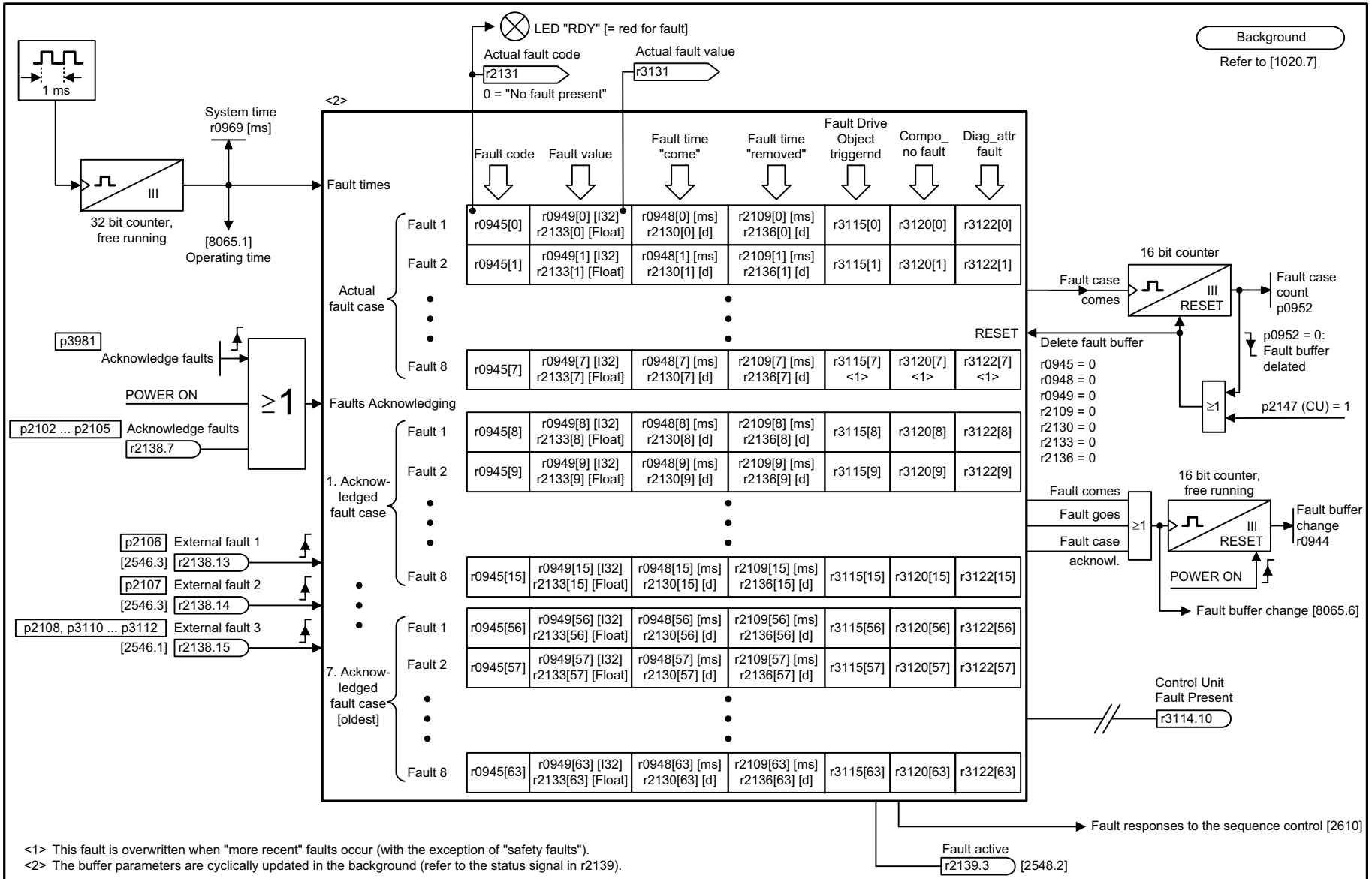
2.20 Diagnostica

Schemi logici

8060 – Buffer anomalie	2-957
8065 – Buffer avvisi	2-958
8070 – Parola di trigger per anomalie/avvisi (r2129)	2-959
8075 – Configurazione di anomalie e avvisi	2-960
8134 – Prese di misura	2-961

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

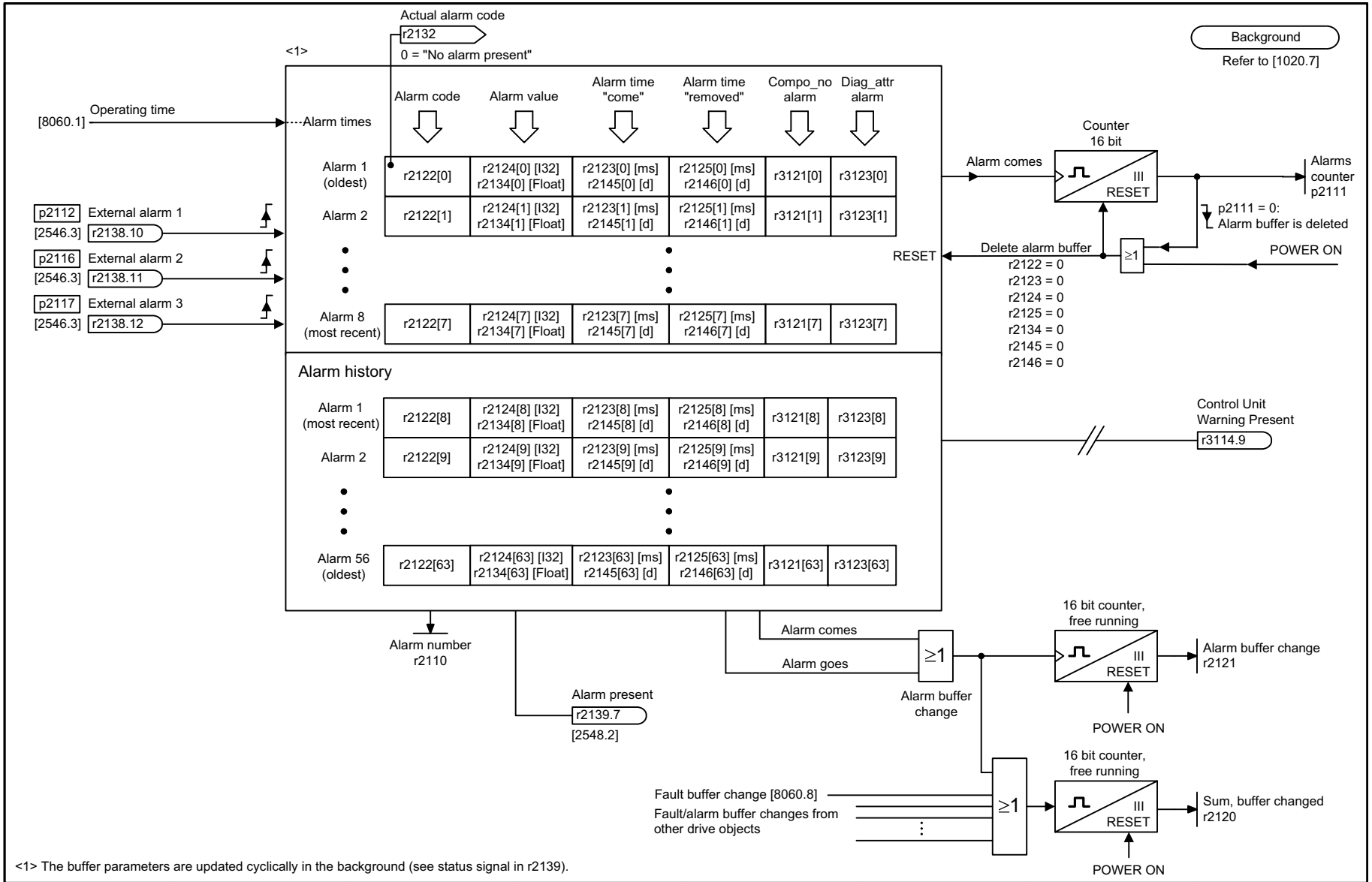
Figura 2-173 8060 – Buffer anomalie



<1> This fault is overwritten when "more recent" faults occur (with the exception of "safety faults").
<2> The buffer parameters are cyclically updated in the background (refer to the status signal in r2139).

1	2	3	4	5	6	7	8
DO: All objects					fp_8060_98_eng.vsd	Function diagram	- 8060 -
Diagnostics - Fault buffer					18.10.10 V04.04.00	SINAMICS S110	

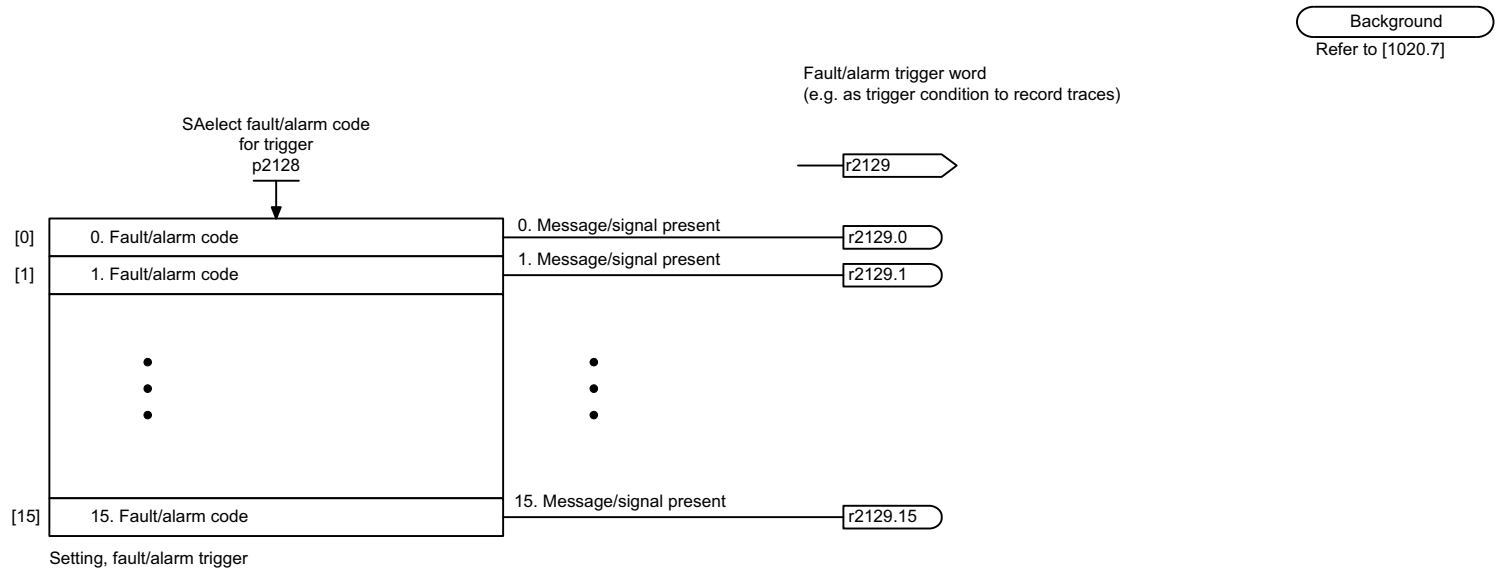
© Siemens AG 2012 All Rights Reserved



1	2	3	4	5	6	7	8
DO: All objects					fp_8065_98_eng.vsd	Function diagram	- 8065 -
Diagnostics - Alarm buffer					29.06.10 V04.04.00	SINAMICS S110	

Figura 2-174 8065 – Buffer avvisi

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved



1	2	3	4	5	6	7	8
DO: All objects					fp_8070_98_eng.vsd	Function diagram	- 8070 -
Faults and alarms - Fault/alarm trigger word (r2129)					18.05.05 V04.04.00	SINAMICS S110	

Figura 2-175 8070 – Parola di trigger per anomalie/avvisi (r2129)

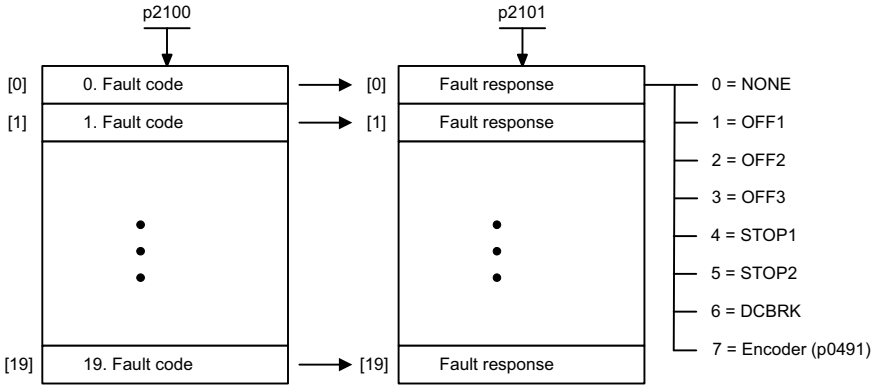
© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

Figura 2-176 8075 – Configurazione di anomalie e avvisi

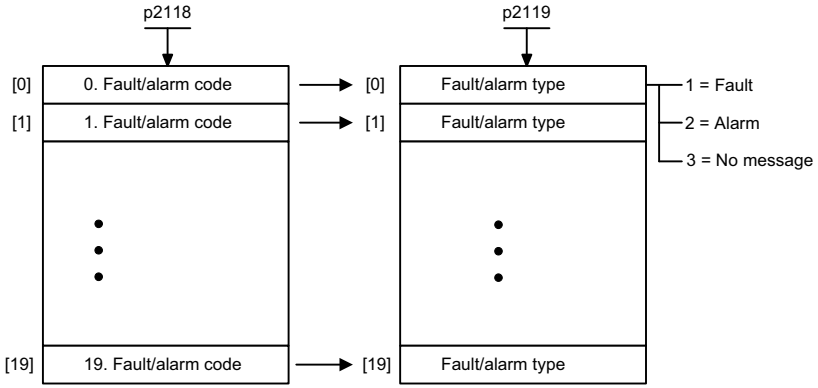
Background

Refer to [1020.7]

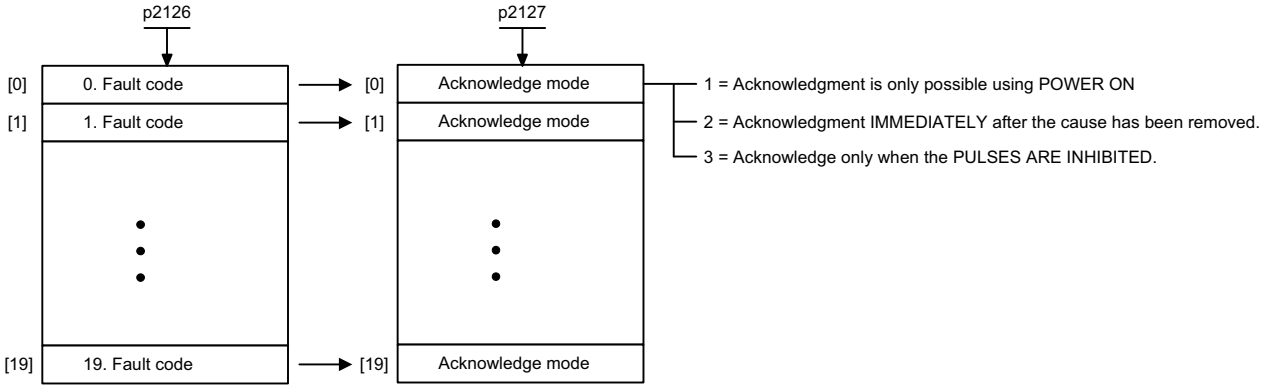
Changing the fault response for maximum 20 faults <1>



Changing the message type - fault <==> alarm for maximum 20 faults/alarms <1>



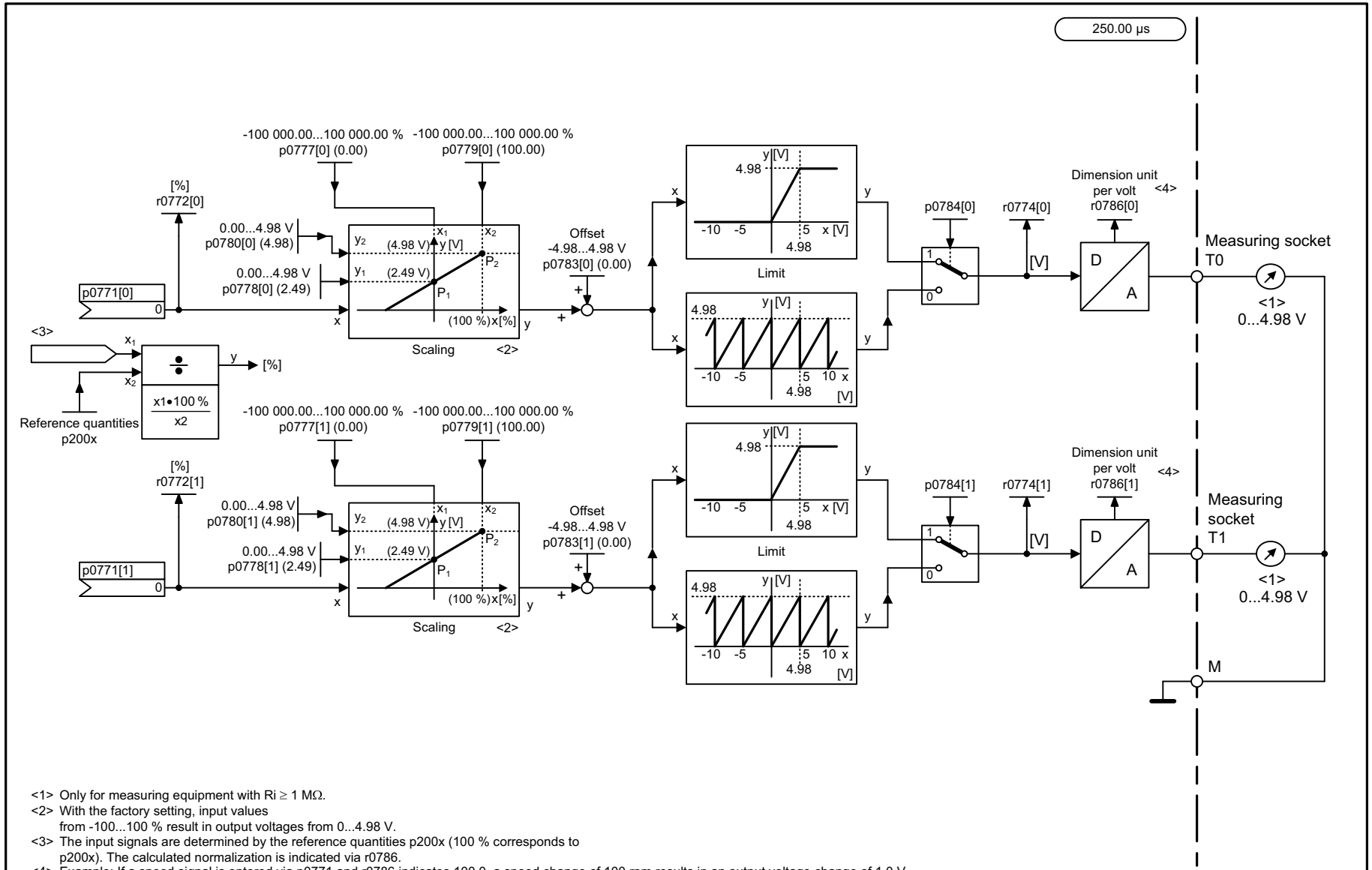
Changing the acknowledge mode for maximum 20 faults <1>



<1> The fault response, acknowledge mode and message type for all faults and alarms are set to meaningful default values in the factory setting.
Changes that may be required are only possible in specific value ranges specified by SIEMENS.
When the message type is changed, the supplementary information is tranferred from fault value r0949 to alarm value r2124 and vice versa.

1	2	3	4	5	6	7	8
DO: All objects					fp_8075_98_eng.vsd	Function diagram	- 8075 -
Faults and alarms - Fault/alarm configuration					12.04.12 V04.04.00	SINAMICS S110	

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved



<1> Only for measuring equipment with Ri ≥ 1 MΩ.
<2> With the factory setting, input values from -100...100 % result in output voltages from 0...4.98 V.
<3> The input signals are determined by the reference quantities p200x (100 % corresponds to p200x). The calculated normalization is indicated via r0786.
<4> Example: If a speed signal is entered via p0771 and r0786 indicates 100.0, a speed change of 100 rpm results in an output voltage change of 1.0 V.

1	2	3	4	5	6	7	8
DO: CU_S110					fp_8134_98_eng.vsd	Function diagram	- 8134 -
Measuring sockets					30.09.11 V04.04.00	SINAMICS S110	

Figura 2-177 8134 – Prese di misura

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

2.21 Set di dati

Schemi logici

8560 – Set di dati di comando (Command Data Set, CDS)	2-963
8565 – Set di dati azionamento (Drive Data Set, DDS)	2-964
8570 – Set di dati encoder (Encoder Data Set, EDS)	2-965
8575 – Set di dati del motore (Motor Data Set, MDS)	2-966

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

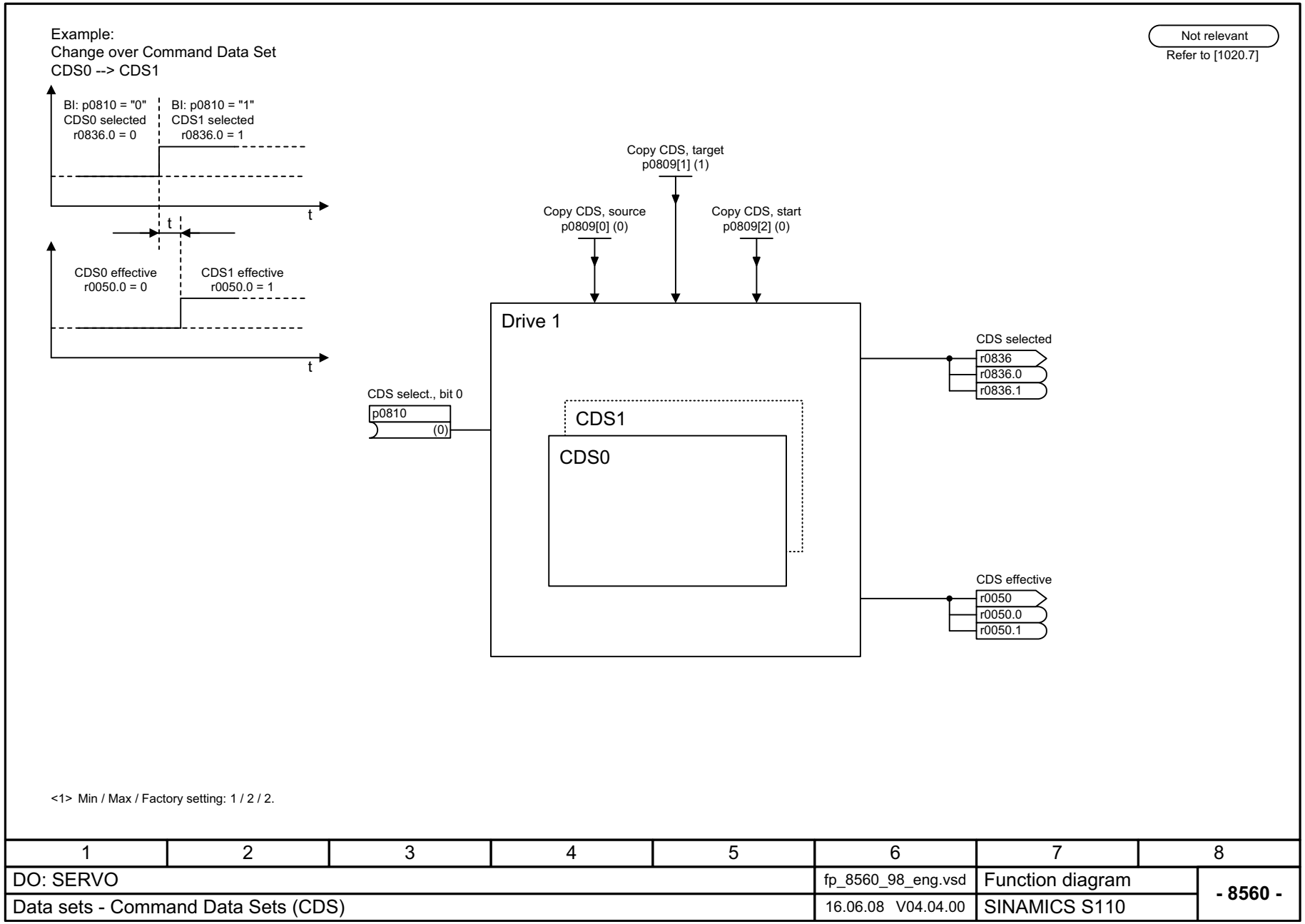
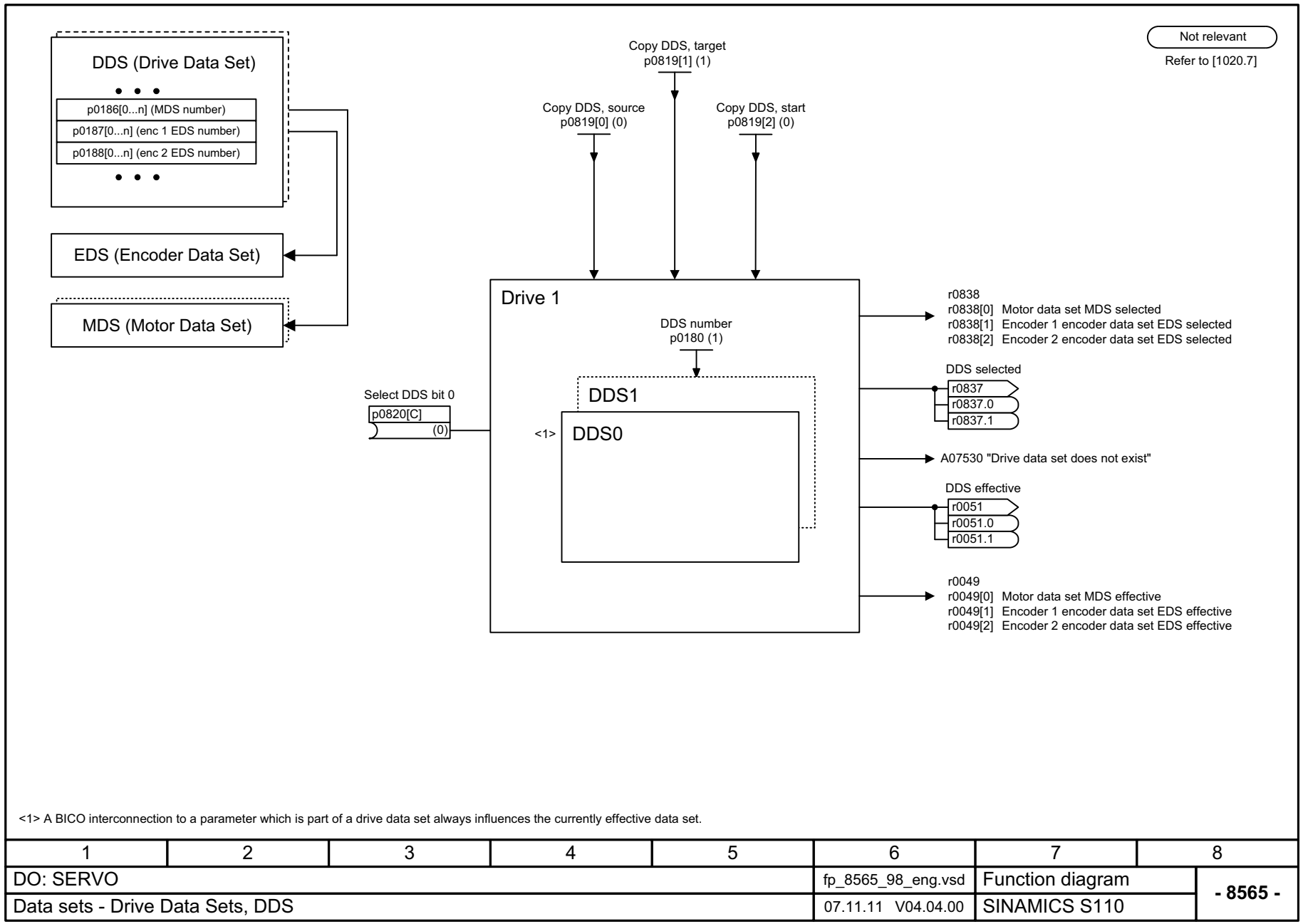


Figura 2-178 8560 – Set di dati di comando (Command Data Set, CDS)

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

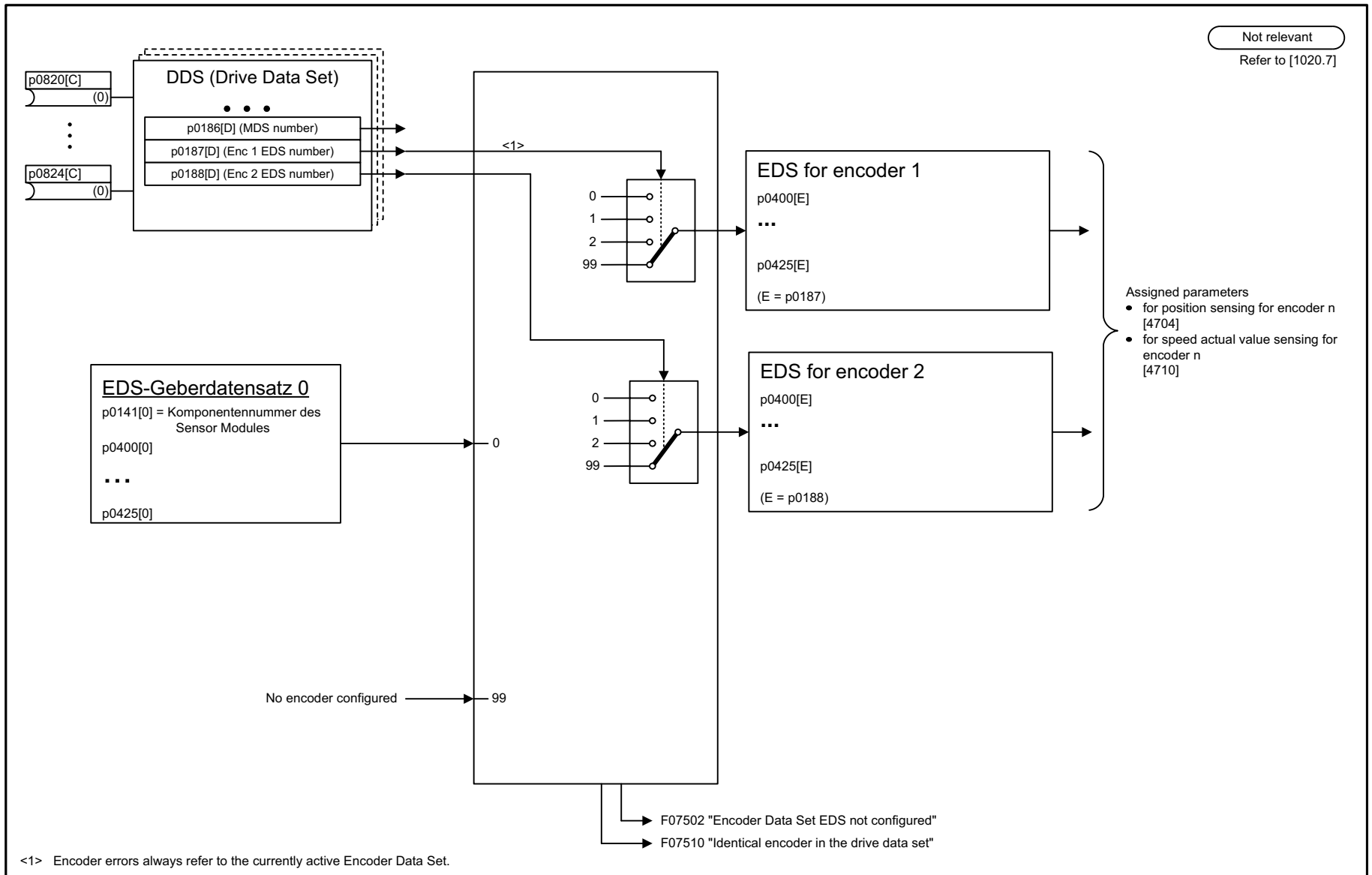


<1> A BICO interconnection to a parameter which is part of a drive data set always influences the currently effective data set.

1	2	3	4	5	6	7	8
DO: SERVO					fp_8565_98_eng.vsd	Function diagram	- 8565 -
Data sets - Drive Data Sets, DDS					07.11.11 V04.04.00	SINAMICS S110	

Figura 2-179 8565 – Set di dati azionamento (Drive Data Set, DDS)

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

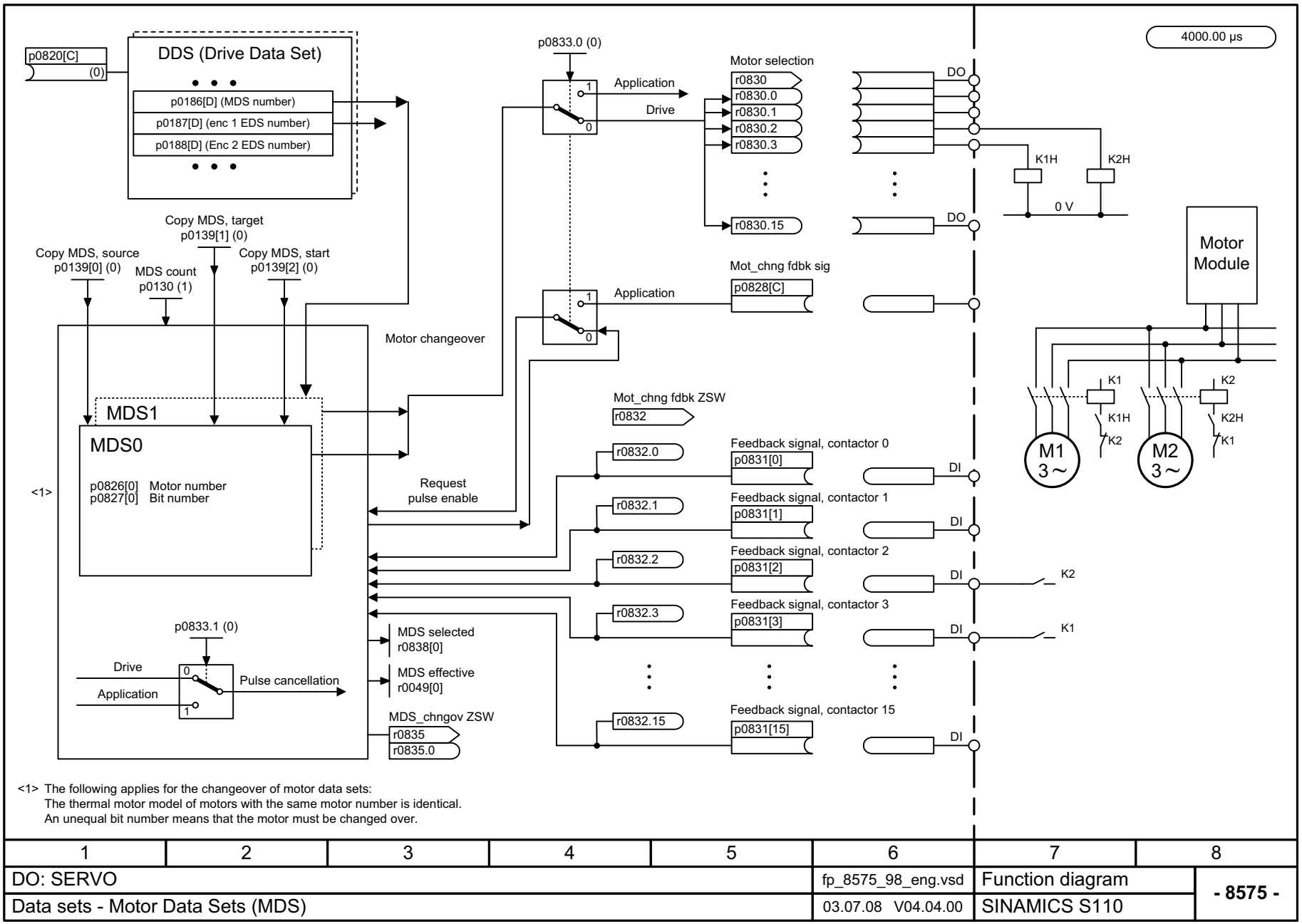


<1> Encoder errors always refer to the currently active Encoder Data Set.

1	2	3	4	5	6	7	8
DO: SERVO					fp_8570_98_eng.vsd	Function diagram	- 8570 -
Data sets - Encoder Data Sets, EDS					05.11.08 V04.04.00	SINAMICS S110	

Figura 2-180 8570 – Set di dati encoder (Encoder Data Set, EDS)

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved



<1> The following applies for the changeover of motor data sets:
The thermal motor model of motors with the same motor number is identical.
An unequal bit number means that the motor must be changed over.

1	2	3	4	5	6	7	8
DO: SERVO					fp_8575_98_eng.vsd	Function diagram	- 8575 -
Data sets - Motor Data Sets (MDS)					03.07.08 V04.04.00	SINAMICS S110	

Figura 2-181 8575 – Set di dati del motore (Motor Data Set, MDS)

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

2.22 Interfaccia CANopen

Schemi logici

9204 – Telegramma di ricezione PDO Mapping libero (p8744 = 2)	2-968
9206 – Telegramma di ricezione Predefined Connection Set (p8744 = 1)	2-969
9208 – Telegramma di invio PDO Mapping libero (p8744 = 2)	2-970
9210 – Telegramma di invio Predefined Connection Set (p8744 = 1)	2-971
9220 – Parola di comando CANopen	2-972
9226 – Parola di stato CANopen	2-973

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

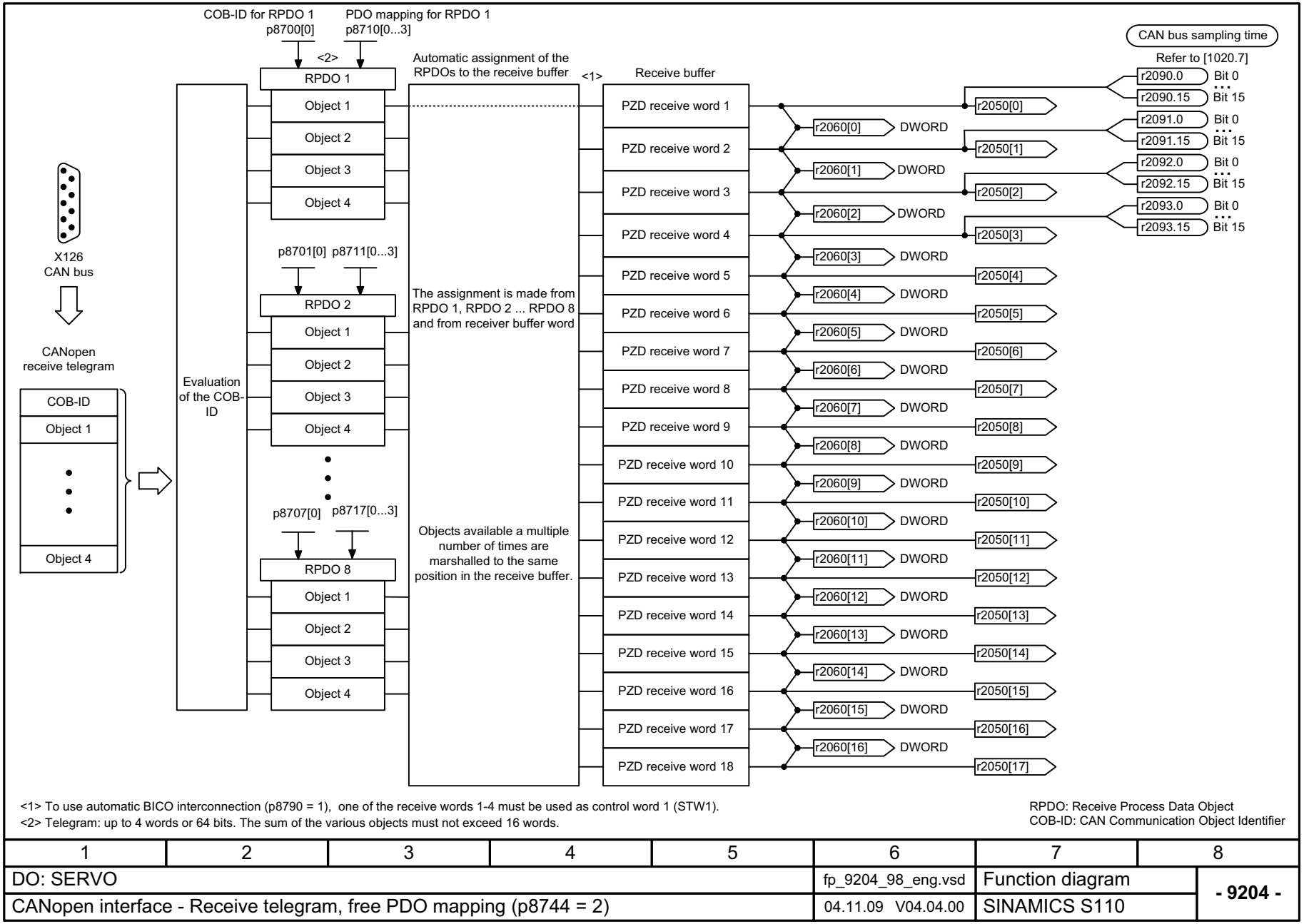


Figura 2-182 9204 – Telegramma di ricezione PDO Mapping libero (p8744 = 2)

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

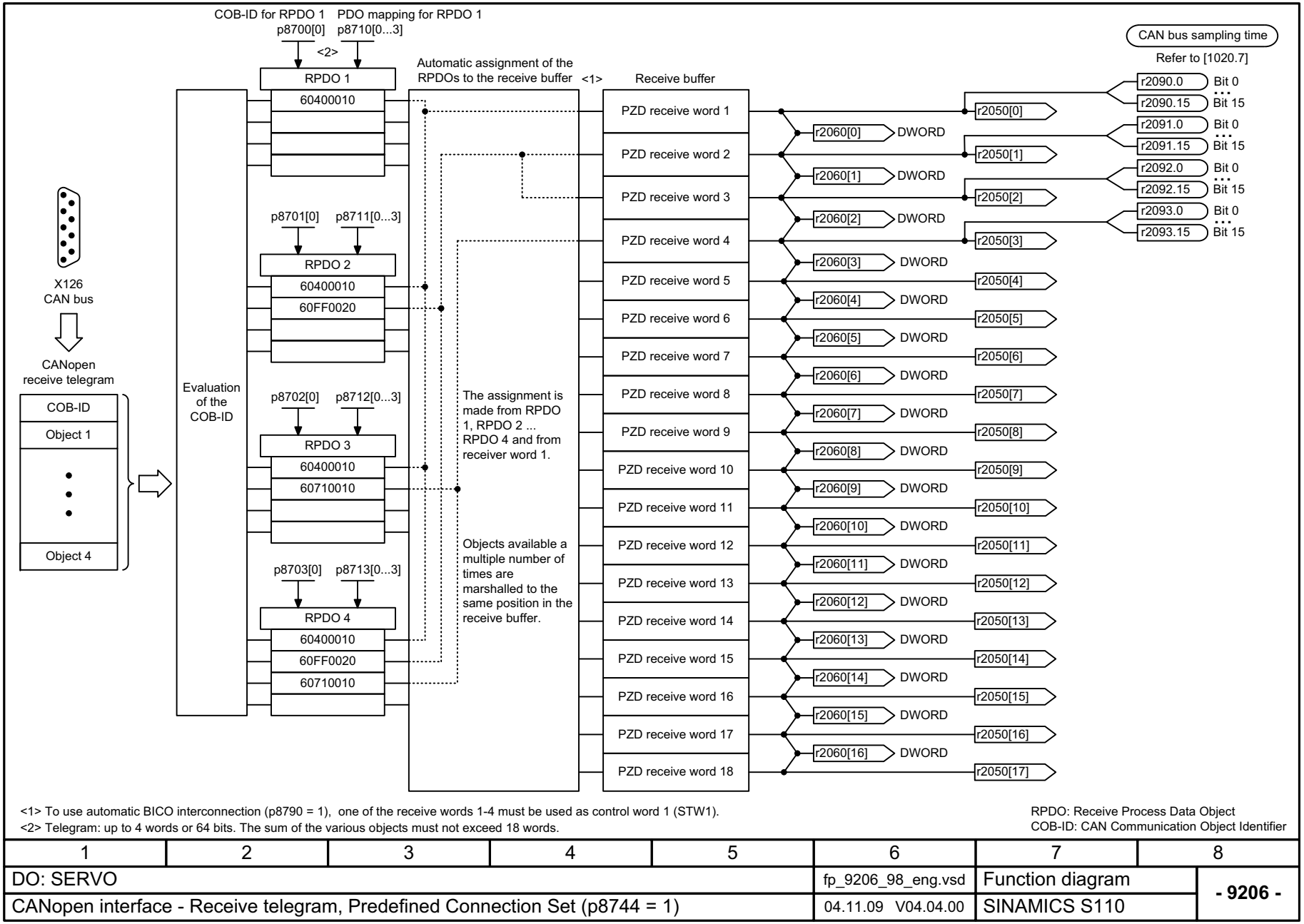
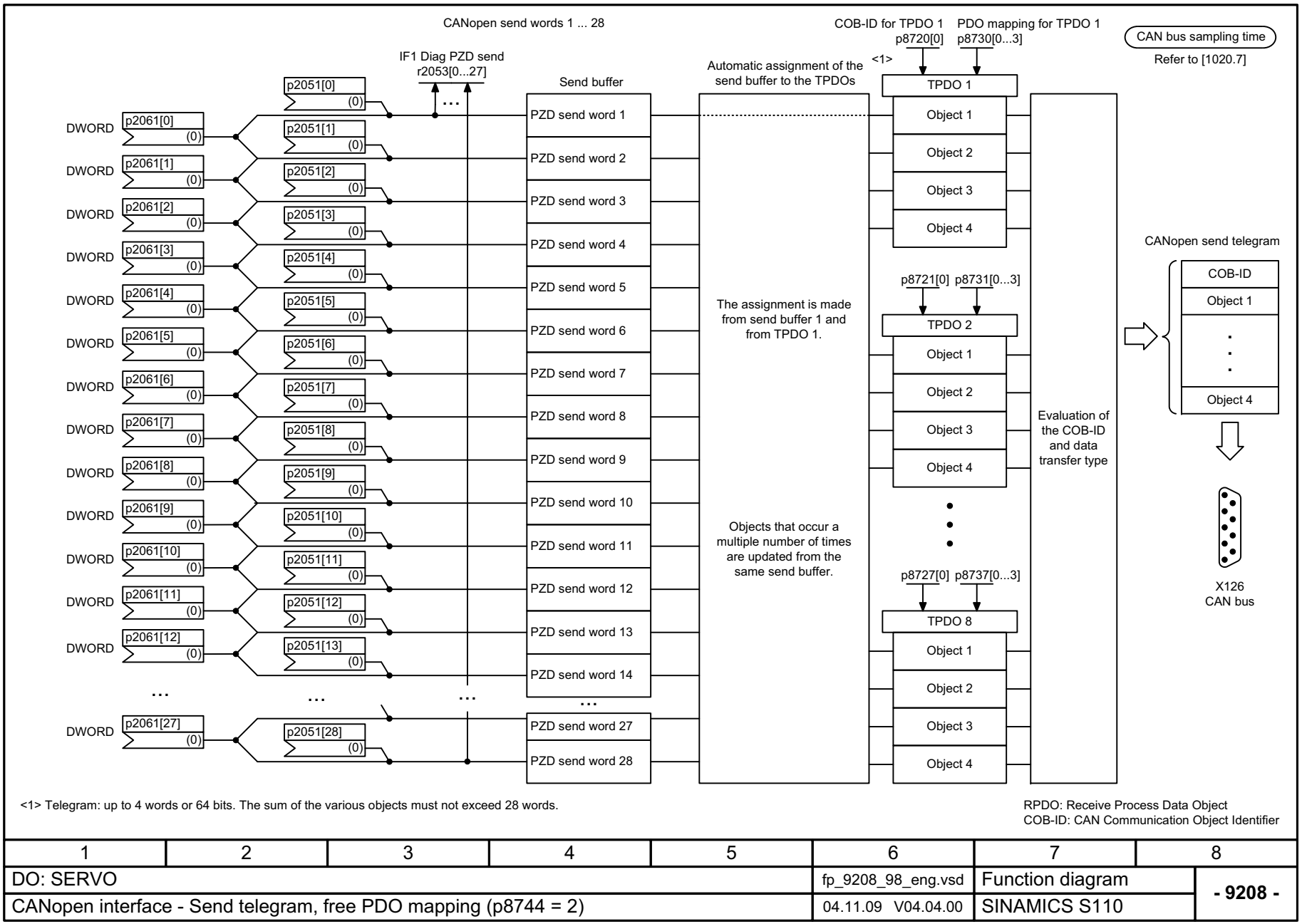


Figura 2-183 9206 – Telegramma di ricezione Predefined Connection Set (p8744 = 1)

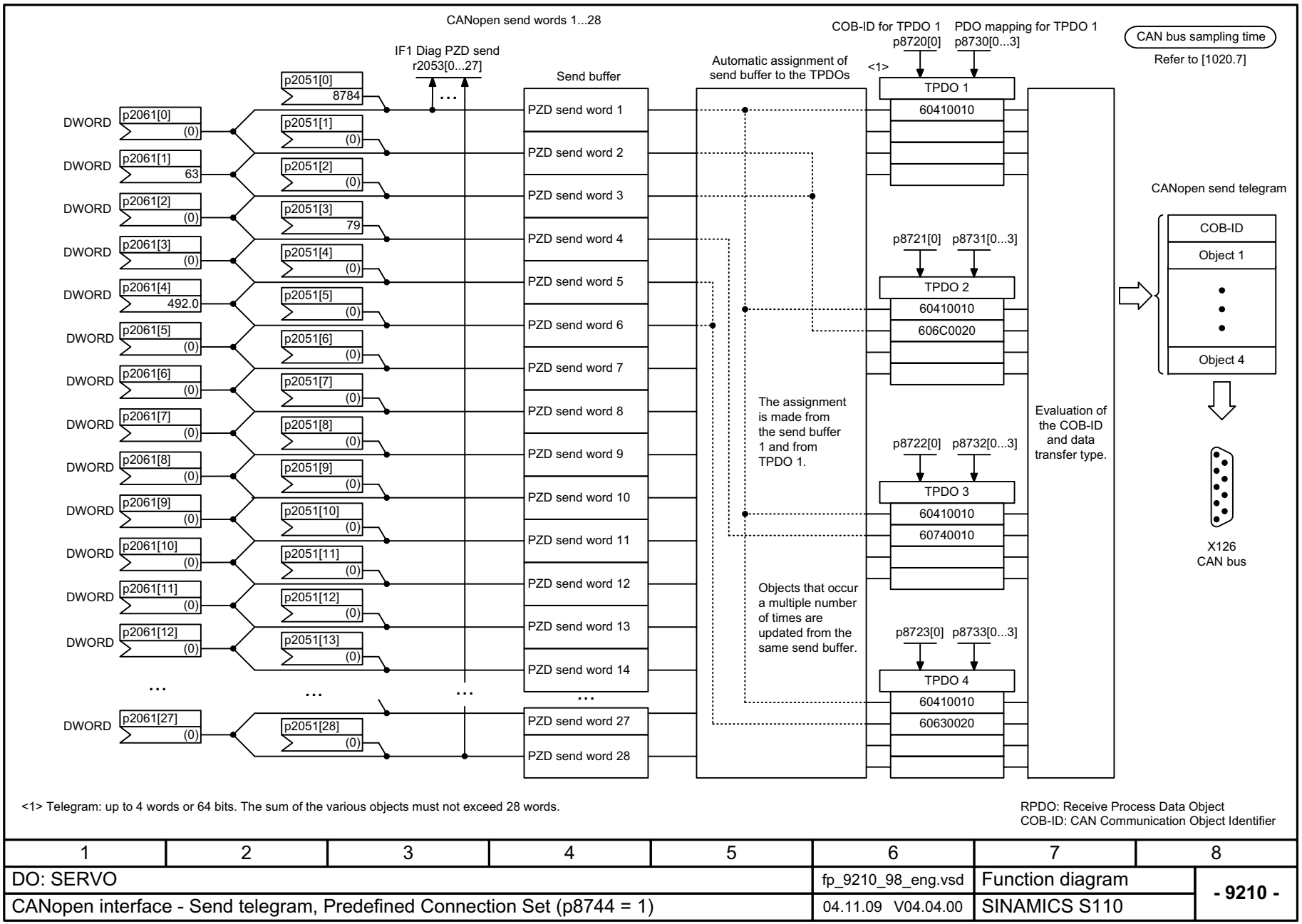
© Siemens AG 2012 All Rights Reserved



1	2	3	4	5	6	7	8
DO: SERVO					fp_9208_98_eng.vsd	Function diagram	- 9208 -
CANopen interface - Send telegram, free PDO mapping (p8744 = 2)					04.11.09 V04.04.00	SINAMICS S110	

Figura 2-184 9208 – Telegramma di invio PDO Mapping libero (p8744 = 2)

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved



1	2	3	4	5	6	7	8
DO: SERVO					fp_9210_98_eng.vsd	Function diagram	- 9210 -
CANopen interface - Send telegram, Predefined Connection Set (p8744 = 1)					04.11.09 V04.04.00	SINAMICS S110	

Figura 2-185 9210 – Telegramma di invio Predefined Connection Set (p8744 = 1)

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

CAN bus sampling time
Refer to [1020.7]

Signal targets for control word CANopen

Signal	Meaning	Interconnection parameters <1>	[Function diagram] internal control word	[Function diagram] signal target	Inverted
STW1.0	↑ = ON (pulses can be enabled) **0 = OFF1** (braking with ramp-function generator, then pulse cancellation and ready-to-power-up)	p0840[0] = r2090.0	[2501.3]	[2610]	-
STW1.1	**1 = No coast-down activated** (enable possible) 0 = Activate coast-down (immediate pulse cancellation and power-on inhibit)	p0844[0] = r2090.1	[2501.3]	[2610]	-
STW1.2	**1 = No fast stop activated** (enable possible) 0 = Activate fast stop (braking along an OFF3 ramp p1135, then pulse cancellation and power-on inhibit)	p0848[0] = r2090.2	[2501.3]	[2610]	-
STW1.3	**1 = Enable operation** (pulses can be enabled) 0 = Inhibit operation (cancel pulses)	p0852[0] = r2090.3	[2501.3]	[2610]	-
STW1.4	**1 = Enable ramp-function generator** 0 = Inhibit ramp-function generator	<2> p1140[0] = r2090.4	[2501.3]	[3060]	-
STW1.5	**1 = Continue ramp-function generator** 0 = Freeze ramp-function generator	<2> p1141[0] = r2090.5	[2501.3]	[3060]	-
STW1.6	**1 = Enable setpoint** 0 = Inhibit setpoint (the ramp-function generator input is set to zero)	<2> p1142[0] = r2090.6	[2501.1]	[3060]	-
STW1.7	↑ **= Acknowledge fault**	p2103[0] = r2090.7	[2546.2]	[8060]	-
STW1.8	**1 = Stop**	<2>	-	[3060]	-
STW1.9	**Reserved**	-	-	-	-
STW1.10	**Reserved**	-			-
STW1.11	**Can be freely connected**	pxxxx[y] = r2090.11			-
STW1.12	**Can be freely connected**	pxxxx[y] = r2090.12	-	-	-
STW1.13	**Can be freely connected**	pxxxx[y] = r2090.13	-	-	-
STW1.14	**Can be freely connected**	pxxxx[y] = r2090.14	-	-	-
STW1.15	**Can be freely connected**	pxxxx[y] = r2090.15	-	-	-

<1> Depending on the position of the CANopen control word in p8750, the number of the binector to be connected changes.
<2> Not valid for automatic BICO interconnection (p8790).

1	2	3	4	5	6	7	8
DO: SERVO					fp_9220_98_eng.vsd	Function diagram	- 9220 -
CANopen interface - Control word, CANopen					14.06.12 V04.04.00	SINAMICS S110	

Figura 2-186 9220 – Parola di comando CANopen

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

Figura 2-187 9226 – Parola di stato CANopen

CAN bus sampling time
Refer to [1020.7]
Status word CANopen
r8784

	Bit No.	Status word CANopen
From sequence control [2610]	0	**1 = Ready to power-up**
From sequence control [2610]	1	**1 = Ready to operate** (DC link loaded, pulses blocked)
From sequence control [2610]	2	**1 = Operation enabled** (drive follows n_set)
From fault buffer [8060]	3	**1 = Fault present**
From sequence control [2610]	4	**1 = No coast down active**
From sequence control [2610]	5	**1 = No fast stop active**
From sequence control [2610]	6	**1 = Power-on inhibit active**
From alarm buffer [8065]	7	**1 = Alarm present**
p8785 (0)	8	**Freely interconnectable (BI: p8785)**
Bit 9 = 1 --> Ready to exchange process data	9	**1 = Control requested**
CANopen status word bit 8 = 0: from speed signals [8011.8] (r2197.7) CANopen status word bit 8 = 1: from status word monitoring 3 [8010.8.8] (r2199.0)	10	**1 = Target reached <1>**
From status word speed controller [2522]	11	**1 = Torque limit reached**
From status word monitoring 2 [8010.8] (r2199.0)	12	**1 = Velocity equal to zero**
	13	**Reserved**
p8786 (0)	14	**Freely interconnectable (BI: p8786)**
p8787 (0)	15	**Freely interconnectable (BI: p8787)**

<1> With setpoint channel: connect p2151 with r1119 [8011.2].

1	2	3	4	5	6	7	8
DO: SERVO					fp_9226_98_eng.vsd	Function diagram	- 9226 -
CANopen interface - Status word, CANopen					14.06.12 V04.04.00	SINAMICS S110	

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

2.23 Basic Operator Panel 20 (BOP20)

Schemi logici

9912 – Interconnessione parola di comando 2-975

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

PROFIdrive sampling time
Refer to [1020.7]

Interconnection STW BOP (r0019) <1>

Signal	Meaning	Interconnection parameters
STW BOP.0	**1 = On** **0 = OFF (OFF1)**	p0840[0] = r0019.0
STW BOP.1	**1 = No coast down** 0 = Coast down (OFF2)	p0844[0] = r0019.1
STW BOP.2	**1 = No fast stop** 0 = Fast stop (OFF3)	p0848[0] = r0019.2
STW BOP.3	**Reserved**	-
STW BOP.4	**Reserved**	-
STW BOP.5	**Reserved**	-
STW BOP.6	**Reserved**	-
STW BOP.7	**↑ = Acknowledge fault**	p2102[0] = r0019.7
STW BOP.8	**Reserved**	-
STW BOP.9	**Reserved**	-
STW BOP.10	**Reserved**	-
STW BOP.11	**Reserved**	-
STW BOP.12	**Reserved**	-
STW BOP.13	**1 = Motorized potentiometer, raise**	p1035[0] = r0019.13
STW BOP.14	**1 = Motorized potentiometer, lower**	p1036[0] = r0019.14
STW BOP.15	**Reserved**	-

<1> The BICO interconnection represents an example that can be be changed by the user.

1	2	3	4	5	6	7	8
DO: CU_S110					fp_9912_98_eng.vsd	Function diagram	- 9912 -
Basic Operator Panel 20 (BOP20) - Control word interconnection					27.10.08 V04.04.00	SINAMICS S110	

Figura 2-188 9912 – Interconnessione parola di comando

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

Anomalie e avvisi

3

Sommario

3.1	Panoramica delle anomalie e degli avvisi	3-978
3.2	Lista delle anomalie e degli avvisi	3-988

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

3.1 Panoramica delle anomalie e degli avvisi

3.1.1 Informazioni generali sulle anomalie e sugli avvisi

Indicazione di anomalie/avvisi

L'azionamento rileva una condizione di errore segnalando un'anomalia e/o un avviso corrispondente.

Esistono le seguenti possibilità per la segnalazione di anomalie e avvisi:

- Segnalazione tramite il buffer anomalie e avvisi con PROFIBUS.
- Segnalazione tramite il software di messa in servizio nel funzionamento online.

Differenze tra anomalie e avvisi

Le differenze tra anomalie e avvisi sono le seguenti:

Tabella 3-1 Differenze tra anomalie e avvisi

Tipo	Descrizione
Anomalie	Cosa accade quando si verifica un'anomalia? • Inizia la corrispondente reazione all'anomalia. • Viene impostato il segnale di stato ZSW1.3. • L'anomalia viene registrata nel buffer anomalie. Come si eliminano le anomalie? • Eliminazione della causa di un'anomalia. • Tacitazione dell'anomalia.
Avvisi	Cosa accade quando si verifica un avviso? • Viene impostato il segnale di stato ZSW1.7. • L'avviso viene registrato nel buffer avvisi. Come si eliminano gli avvisi? • Gli avvisi sono "autotacitanti". Quando la loro causa non sussiste più, si resettano automaticamente.

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

Reazioni alle anomalie

Le reazioni alle anomalie sono le seguenti:

Tabella 3-2 Reazioni alle anomalie

Lista	PROFI-drive	Reazione	Descrizione
NESSUNA	-	Nessuna	Nessuna reazione al verificarsi di un'anomalia. **Nota:** Con il modulo funzionale "Posizionatore semplice" attivato (r0108.4 = 1) vale quanto segue: Quando si manifesta un'anomalia con la reazione "NESSUNA", un job di movimento attivo viene interrotto e si passa al funzionamento a seguire fino all'eliminazione e alla tacitazione dell'anomalia stessa.
OFF1	ON/ OFF	Frenatura sulla rampa di decelerazione del generatore di rampa e successivo blocco degli impulsi.	**Regolazione del numero di giri (p1300 = 20, 21)** • L'azionamento viene frenato con l'impostazione immediata di n_rif = 0 sulla rampa di decelerazione del generatore di rampa (p1121). • Al riconoscimento dello stato di fermo, un freno di stazionamento motore eventualmente parametrizzato viene chiuso (p1215). Una volta trascorso il tempo di chiusura (p1217), gli impulsi vengono cancellati. Lo stato di fermo viene rilevato quando il valore reale del numero di giri scende al di sotto della soglia del numero di giri (p1226) oppure quando viene superato il tempo di sorveglianza (p1227) avviato con il valore di riferimento del numero di giri <= soglia del numero di giri (p1226). **Regolazione della coppia (p1300 = 23)** • Per la regolazione della coppia vale quanto segue: Reazione come per OFF2. • Quando si passa alla regolazione di coppia tramite p1501 vale quanto segue: Non vi è alcuna reazione di frenatura propria. Se il valore attuale del numero di giri scende al di sotto della soglia del numero di giri (p1226) o la temporizzazione (p1227) è scaduta, si chiude un freno di stazionamento motore eventualmente presente. Una volta trascorso il tempo di chiusura (p1217), gli impulsi vengono cancellati.
OFF1_ CON RITARDO	-	Come AUS1, ma con ritardo	Le anomalie con questa reazione diventano attive solo una volta scaduto il tempo di ritardo impostato in p3136. Il tempo residuo fino a OFF1 viene visualizzato in r3137.

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

Tabella 3-2 Reazioni alle anomalie, seguito

Lista	PROFI-drive	Reazione	Descrizione
OFF2	COAST STOP	Blocco impulsi interno/esterno	**Regolazione del numero di giri e regolazione della coppia** • Cancellazione impulsi immediata, il motore si ferma per inerzia. • Un freno di stazionamento motore eventualmente presente viene chiuso immediatamente. • Viene attivato il blocco inserzione.
OFF3	QUICK STOP	Frenatura sulla rampa di decelerazione OFF3 e successivo blocco impulsi.	**Regolazione del numero di giri (p1300 = 20, 21)** • L'azionamento viene frenato con l'impostazione immediata di n_rif = 0 sulla rampa di decelerazione OFF3 (p1135). • Al riconoscimento dello stato di fermo un freno di stazionamento motore eventualmente parametrizzato viene chiuso. Al termine del tempo di chiusura (p1217) gli impulsi vengono cancellati. Lo stato di fermo viene rilevato quando il valore reale del numero di giri scende al di sotto della soglia del numero di giri (p1226) oppure quando viene superato il tempo di sorveglianza (p1227) avviato con il valore di riferimento del numero di giri <= soglia del numero di giri (p1226). • Viene attivato il blocco inserzione. **Regolazione della coppia (p1300 = 23)** • Commutazione nel funzionamento regolato in velocità e altre reazioni come quelle descritte per il funzionamento regolato in velocità.
STOP1	-	-	In preparazione.
STOP2	-	n_rif = 0	• L'azionamento viene frenato con l'impostazione immediata di n_rif = 0 sulla rampa di decelerazione OFF3 (p1135). • L'azionamento rimane nella regolazione del numero di giri.

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

Tabella 3-2 Reazioni alle anomalie, seguito

Lista	PROFI-drive	Reazione	Descrizione
IASC/ FRENODC	-	-	• Per il motore sincrono vale: Quando si manifesta un'anomalia con questo tipo di reazione interviene un cortocircuito interno dell'indotto. Devono essere rispettate le condizioni per p1231 = 4. • Per il motore asincrono vale: Quando si manifesta un'anomalia con questo tipo di reazione interviene una frenatura in corrente continua. Deve essere stata eseguita la messa in servizio del freno a corrente continua (p1232, p1233, p1234).
ENCODER	-	Blocco impulsi interno/esterno (p0491)	La reazione all'anomalia ENCODER dipende dall'impostazione in p0491. Impostazione di fabbrica: p0491 = 0 --> L'errore dell'encoder provoca OFF2 **Attenzione:** Quando si modifica p0491 è assolutamente necessario rispettare le informazioni contenute nella descrizione di questo parametro.

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

Tacitazione di anomalie

Nella lista delle anomalie e degli avvisi per ogni anomalia viene specificato come deve avvenire la tacitazione dopo l'eliminazione della causa.

Tabella 3-3 Tacitazione di anomalie

Tacitazione	Descrizione
POWER ON	L'anomalia viene tacitata mediante POWER ON (spegnimento e riaccensione dell'apparecchio di azionamento). **Nota:** Se non viene rimossa la causa dell'anomalia, l'anomalia ricompare subito dopo l'avvio.
IMMEDIATO	La tacitazione delle anomalie può essere eseguita su un singolo oggetto di azionamento (punti da 1 a 3) o su tutti gli oggetti di azionamento (punto 4) tramite le seguenti possibilità: 1 Impostazione della tacitazione mediante parametro: p3981 = 0 --> 1 2 Tacitazione mediante ingressi binettore: p2103 BI: 1. Tacitazione anomalie p2104 BI: 2. Tacitazione anomalie p2105 BI: 3. Tacitazione anomalie 3 Tacitazione mediante segnale di controllo PROFIBUS: STW1.7 = 0 --> 1 (fronte) 4 Tacitazione di tutte le anomalie p2102 BI: Tacitazione di tutte le anomalie Tramite questo ingresso binettore è possibile tacitare tutte le anomalie su tutti gli oggetti di azionamento del sistema di azionamento. **Nota:** • Queste anomalie possono essere tacitate anche con POWER ON. • Se la causa dell'anomalia non è ancora stata eliminata, l'anomalia non viene cancellata dopo la tacitazione. • Anomalie di Safety Integrated Per queste anomalie, prima della tacitazione occorre deselezionare la funzione "Arresto sicuro" (SH).
BLOCCO IMPULSI	L'anomalia può essere tacitata soltanto con il blocco impulsi (r0899.11 = 0). Per tacitare sono descritte le stesse possibilità della tacitazione con IMMEDIATAMENTE.

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

3.1.2 Chiarimenti sulla lista delle anomalie e degli avvisi

I dati nell'esempio seguente sono stati scelti in modo casuale. Una descrizione è composta al massimo dalle informazioni elencate di seguito. Alcune informazioni sono rappresentate in opzione.

La lista delle anomalie e degli avvisi (vedere il capitolo 3.2) ha il seguente layout:

- Inizio esempio -

Axxxxx (F, N)	**luogo dell'errore (opzionale): Nome**
Valore messaggio:	Numero componente: %1, causa dell'errore: %2
Oggetto di azionamento:	Enumerazione degli oggetti.
Reazione:	NESSUNA
Tacitazione:	NESSUNA
Causa:	Descrizione delle cause possibili. Valore di anomalia (r0949, interpretazione formato): o valore di avviso (r2124, interpretazione formato): (opzionale) Informazioni sui valori di anomalie e avvisi (opzionale).
Rimedio:	Descrizione dei rimedi possibili.
Reazione per F:	A_INFEED: OFF2 (OFF1, NESSUNA) SERVO: NESSUNA (OFF1, OFF2, OFF3) VECTOR: NESSUNA (OFF1, OFF2, OFF3)
Tacitazione per F:	IMMEDIATAMENTE (POWER ON)
Reazione per N:	NESSUNA
Tacitazione per N:	NESSUNA

- Fine esempio -

Axxxxx	**Avviso xxxxx**
Axxxxx (F, N)	**Avviso xxxxx (il tipo di messaggio può essere modificato in F o N)**
Fxxxxx	**Anomalia xxxxx**
Fxxxxx (A, N)	**Anomalia xxxxx (il tipo di messaggio può essere modificato in A o N)**
Nxxxxx	**Nessun messaggio**
Nxxxxx (A)	**Nessun messaggio (il tipo di messaggio può essere modificato in A)**
Cxxxxx	**Messaggio Safety (buffer segnalazioni proprio)**

Un messaggio è costituito da una lettera iniziale e da un numero.

Le lettere hanno il significato seguente:

- A significa "avviso" (inglese "Alarm")
- F significa "anomalia" (inglese "Fault")
- N significa "nessun messaggio" o "messaggio interno" (inglese "No Report")
- C significa "messaggio Safety"

Le parentesi opzionali indicano se il tipo di messaggio è modificabile e quali tipi di messaggi sono impostabili tramite i parametri (p2118, p2119).

Le informazioni sulla reazione e la tacitazione vengono fornite a parte in caso di messaggio con tipo di messaggio modificabile (ad es. reazione per F, tacitazione per F).

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

Nota:

Le caratteristiche preimpostate di un'anomalia o di un avviso possono essere modificate mediante parametrizzazione.

Bibliografia: /FH3 SINAMICS S110 Manuale di guida alle funzioni Capitolo "Diagnostica"

La lista delle anomalie e degli avvisi (vedere Capitolo 3.2) contiene informazioni riferite alle proprietà predefinite di un messaggio. Se le proprietà di un determinato messaggio vengono modificate, è necessario adeguare le relative informazioni in questa lista.

Luogo dell'errore (opzionale) Nome

La localizzazione dell'errore (opzionale) e il nome dell'anomalia o dell'avviso consentono, insieme al numero di messaggio, di identificare il messaggio stesso (ad es. con il software di messa in servizio).

Valore messaggio:

Le informazioni sotto il valore del messaggio chiariscono la composizione del valore di anomalia e di avviso.

Esempio:

Valore messaggio: Numero componente: %1, causa dell'errore: %2

Questo valore del messaggio contiene informazioni relative al numero di componente e alla causa dell'errore. Le indicazioni %1 e %2 sono segnaposti che possono essere riempiti in modo adeguato durante il funzionamento online (ad es. con il software di messa in servizio).

Oggetto di azionamento:

Per ogni messaggio (anomalia/avviso) viene indicato in quale oggetto di azionamento esso si trova.

Un messaggio può appartenere a uno, a più o a tutti gli oggetti di azionamento.

Reazione: Reazione standard all'anomalia (reazione impostabile all'anomalia)

Indica la reazione standard in caso di errore.

Le parentesi eventualmente presenti indicano se la reazione standard all'anomalia è modificabile e quali reazioni all'anomalia si possono impostare tramite i parametri (p2100, p2101).

Nota:

Vedere Capitolo 3.1.1

Tacitazione: Tacitazione standard (tacitazione impostabile)

Indica la tacitazione standard dell'anomalia dopo l'eliminazione della causa.

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

Le parentesi opzionali indicano se la tacitazione standard all'anomalia è modificabile e quale tacitazione si può impostare tramite i parametri (p2126, p2127).

Nota:

Vedere Capitolo 3.1.1

Causa:

Descrive le cause possibili dell'anomalia o dell'avviso. In opzione viene specificato anche un valore di anomalia o un valore di avviso.

Valore di anomalia (r0949, formato):

Il valore di anomalia viene registrato nel buffer anomalie in r0949[0...63] e fornisce informazioni ulteriori e più precise relative a un'anomalia.

Valore di avviso (r2124, formato):

Il valore di avviso fornisce informazioni ulteriori e più precise relative a un avviso.

Il valore di avviso viene registrato nel buffer avvisi in r2124[0...7] e fornisce informazioni ulteriori e più precise relative a un avviso.

Rimedio:

Descrive le procedure generali possibili per l'eliminazione della causa dell'anomalia o dell'avviso.

Avviso

Nel caso specifico la scelta del metodo più opportuno per l'eliminazione della causa compete al personale di service o di manutenzione.

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

3.1.3 Intervalli numerici per anomalie e avvisi

Nota:

I seguenti intervalli numerici costituiscono un riepilogo di tutte le anomalie e gli avvisi esistenti per la famiglia di azionamenti SINAMICS.

Le anomalie e gli avvisi per il prodotto descritto in questo Manuale delle liste sono riportati dettagliatamente nel Capitolo 3.2.

Le anomalie e gli avvisi sono suddivisi nei seguenti intervalli numerici:

Tabella 3-4 Intervalli numerici per anomalie e avvisi

da	a	Campo
1000	3999	Control Unit, regolazione
4000	4999	Riservato
5000	5999	Parte di potenza
6000	6899	Alimentazione
6900	6999	Braking Module
7000	7999	Azionamento
8000	8999	Option Board
9000	12999	Riservato
13000	13010	Concessione di licenza
13002	19999	Riservato
20000	29999	OEM
30000	30999	Componente DRIVE-CLiQ parte di potenza
31000	31999	Componente DRIVE-CLiQ encoder 1
32000	32999	Componente DRIVE-CLiQ encoder 2 **Nota:** Le anomalie che si manifestano producono automaticamente un avviso se l'encoder è parametrizzato come sistema di misura diretto e non interviene nella regolazione del motore.
33000	33999	Componente DRIVE-CLiQ encoder 3 **Nota:** Le anomalie che si manifestano producono automaticamente un avviso se l'encoder è parametrizzato come sistema di misura diretto e non interviene nella regolazione del motore.
34000	34999	Voltage Sensing Module (VSM)
35000	35199	Terminal Module 54F (TM54F)
35200	35999	Terminal Module 31 (TM31)
36000	36999	DRIVE-CLiQ Hub Module

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

Tabella 3-4 Intervalli numerici per anomalie e avvisi , seguito

da	a	Campo
40000	40999	Controller Extension 32 (CX32)
41000	48999	Riservato
49000	49999	SINAMICS GM/SM/GL
50000	50499	Communication Board (COMM BOARD)
50500	59999	OEM Siemens
60000	65535	SINAMICS DC MASTER (regolazione in corrente continua)

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

3.2 Lista delle anomalie e degli avvisi

Product: S110, Version: 4402100, Language: ita,
Objects: CU_S110-CAN, CU_S110-DP, CU_S110-PN, SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

F01000 Errore software interno

Valore di segnalazione: %1

Oggetto azion.: Tutti gli oggetti

Effetto: OFF2

Tacitazione: POWER ON

Causa: Si è verificato un errore software interno.
Valore di anomalia (r0949, interpretazione esadecimale):
Solo per la diagnostica errori interna Siemens.

Rimedi:
- Valutazione buffer anomalie (r0945).
- Eseguire un POWER ON per tutti i componenti (disinserzione/inserzione).
- Aggiornare il firmware a una nuova versione.
- Contattare la hotline.
- Sostituire la Control Unit.

F01001 Eccezione FloatingPoint

Valore di segnalazione: %1

Oggetto azion.: Tutti gli oggetti

Effetto: OFF2

Tacitazione: POWER ON

Causa: Si è verificata un'eccezione durante un'operazione con il tipo di dati FloatingPoint.
L'errore può essere provocato del sistema di base o da un'applicazione OA (ad es. FBLOCKS, DCC).
Valore di anomalia (r0949, interpretazione esadecimale):
Solo per la diagnostica errori interna Siemens.
Nota:
Ulteriori informazioni su questa anomalia possono essere ricavate da r9999.
r9999[0]: numero di anomalia.
r9999[1]: numeratore del programma nell'istante in cui si è verificata l'eccezione.
r9999[2]: causa dell'eccezione durante un FloatingPoint.
Bit 0 = 1: operazione non valida
Bit 1 = 1: divisione per zero
Bit 2 = 1: overflow
Bit 3 = 1: underflow
Bit 4 = 1: risultato impreciso

Rimedi:
- Eseguire un POWER ON per tutti i componenti (disinserzione/inserzione).
- Verificare la progettazione e i segnali dei blocchi per FBLOCKS.
- Verificare la progettazione e i segnali degli schemi per DCC.
- Aggiornare il firmware a una nuova versione.
- Contattare la hotline.

F01002 Errore software interno

Valore di segnalazione: %1

Oggetto azion.: Tutti gli oggetti

Effetto: OFF2

Tacitazione: IMMEDIATAMENTE

Causa: Si è verificato un errore software interno.
Valore di anomalia (r0949, interpretazione esadecimale):
Solo per la diagnostica errori interna Siemens.

Rimedi:
- Eseguire un POWER ON per tutti i componenti (disinserzione/inserzione).
- Aggiornare il firmware a una nuova versione.
- Contattare la hotline.

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

F01003 Ritardo di conferma per l'accesso alla memoria

Valore di segnalazione: %1

Oggetto azion.: Tutti gli oggetti

Effetto: OFF2

Tacitazione: IMMEDIATAMENTE

Causa: Accesso a un'area di memoria che non fornisce il segnale "READY".
Valore di anomalia (r0949, interpretazione esadecimale):
Solo per la diagnostica errori interna Siemens.

Rimedi: - Eseguire un POWER ON per tutti i componenti (disinserzione/inserzione).
- Contattare la hotline.

N01004 (F, A) Errore software interno

Valore di segnalazione: %1

Oggetto azion.: Tutti gli oggetti

Effetto: NESSUNA

Tacitazione: NESSUNA

Causa: Si è verificato un errore software interno.
Valore di anomalia (r0949, esadecimale):
Solo per la diagnostica errori interna Siemens.

Rimedi: - Leggere i parametri di diagnostica (r9999).
- Contattare la hotline.

Reazione a F: OFF2

Tacitazione per F: POWER ON

Reazione a A: NESSUNA

Tacitazione per A: NESSUNA

F01005 Download firmware fallito per componente DRIVE-CLiQ

Valore di segnalazione: Numero di componente: %1, causa dell'errore: %2

Oggetto azion.: Tutti gli oggetti

Effetto: NESSUNO

Tacitazione: IMMEDIATAMENTE

Causa: Il download del firmware per un componente DRIVE-CLiQ è fallito.
Valore di anomalia (r0949, interpretazione esadecimale):
yyxxxx hex: yy = numero di componente, xxxx = causa dell'errore
xxxx = 000B hex = 11 dec:
Il componente DRIVE-CLiQ ha rilevato un errore di checksum.
xxxx = 000F hex = 15 dec:
Il contenuto del file del firmware non viene accettato dal componente DRIVE-CLiQ selezionato.
xxxx = 0012 hex = 18 dec:
Versione del firmware troppo vecchia non accettata dal componente.
xxxx = 0013 hex = 19 dec:
Versione del firmware non adatta alla versione hardware del componente.
xxxx = 0065 hex = 101 dec:
Nessuna risposta dal componente DRIVE-CLiQ dopo vari tentativi di comunicazione.
xxxx = 008B hex = 139 dec:
Prima è stato caricato solo un nuovo bootloader (necessario ripetere dopo POWER ON).
xxxx = 008C hex = 140 dec:
Il file del firmware per il componente DRIVE-CLiQ non è presente sulla scheda di memoria.
xxxx = 008D hex = 141 dec:
È stata segnalata una lunghezza incoerente del file del firmware. Il download del firmware potrebbe essere stato causato dalla perdita di collegamento con il file del firmware. Ciò può avvenire ad es. in una Control Unit SINAMICS Integrated a seguito del download/reset di un progetto.
xxxx = 008F hex = 143 dec:
Il componente non è passato alla modalità di download del firmware. La cancellazione del firmware presente è fallita.

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

xxxx = 0090 hex = 144 dec:
Durante la verifica del firmware caricato (checksum) il componente ha rilevato un errore. Il file sulla scheda di memoria potrebbe essere difettoso.
xxxx = 0091 hex = 145 dec:
La verifica del firmware caricato (checksum) non è stata terminata dal componente nel tempo previsto.
xxxx = 009C hex = 156 dec:
Il componente con il numero di componente indicato non esiste (p7828).
xxxx = altri valori:
Solo per la diagnostica errori interna Siemens.

Rimedi:
- Controllare il numero di componente specificato (p7828).
- Controllare il cablaggio DRIVE-CLiQ.
- Salvare il file del firmware adatto per il download nella directory "siemens/sinamics/code/sac/".
- Utilizzare un componente con versione hardware adatta.
- Dopo il POWER ON del componente DRIVE-CLiQ ripetere il download del firmware. In funzione di p7826 viene eventualmente eseguito un download automatico del firmware.

A01006 Update firmware necessario per componente DRIVE-CLiQ

Valore di segnalazione: Numero di componente: %1

Oggetto azion.: Tutti gli oggetti

Effetto: NESSUNA

Tacitazione: NESSUNA

Causa: È necessario aggiornare il firmware di un componente DRIVE-CLiQ, dato che per il funzionamento con la Control Unit non esiste il firmware adatto o la versione del firmware corretta nel componente.
Valore di avviso (r2124, interpretazione decimale):
Numero di componente del componente DRIVE-CLiQ.

Rimedi: Aggiornamento del Firmware tramite il software di messa in servizio:
Nella navigazione di progetto, sotto "Configurazione" del rispettivo apparecchio di azionamento, si può leggere la versione del firmware di tutti i componenti in "Panoramica della versione" ed eseguire il corrispondente aggiornamento del firmware.
Aggiornamento del firmware tramite parametri:
- Ricavare il numero di componente dal valore di avviso e inserirlo in p7828.
- Avviare il download del firmware con p7829 = 1.

A01007 POWER ON necessario per componente DRIVE-CLiQ

Valore di segnalazione: Numero di componente: %1

Oggetto azion.: Tutti gli oggetti

Effetto: NESSUNA

Tacitazione: NESSUNA

Causa: È necessario effettuare un nuovo POWER ON di un componente DRIVE-CLiQ (ad es. a causa dell'aggiornamento del firmware).
Valore di avviso (r2124, interpretazione decimale):
Numero di componente del componente DRIVE-CLiQ.
Nota:
Con numero di componente = 1 non è necessario un POWER ON della Control Unit.

Rimedi: Disattivare e attivare l'alimentazione di tensione del componente DRIVE-CLiQ indicato.

A01009 (N) CU: Sovratemperatura unità di regolazione

Valore di segnalazione: -

Oggetto azion.: Tutti gli oggetti

Effetto: NESSUNA

Tacitazione: NESSUNA

Causa: La temperatura (r0037[0]) sull'unità di regolazione (Control Unit) ha superato il valore limite impostato.

Rimedi:
- Controllare l'aria in ingresso per la Control Unit.
- Controllare il ventilatore della Control Unit.

Nota:
l'avviso scompare automaticamente quando si scende sotto il valore limite.

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

Reazione a N: NESSUNA
Tacitazione per N: NESSUNA

F01010 Tipo azion. sconosciuto

Valore di segnalazione: %1

Oggetto azion.: Tutti gli oggetti

Effetto: NESSUNO

Tacitazione: IMMEDIATAMENTE

Causa: È stato rilevato un tipo di azionamento sconosciuto.
Valore di anomalia (r0949, interpretazione decimale):
Numero di oggetto di azionamento (vedere p0101, p0107).

Rimedi:
- Sostituire il Power Module.
- Eseguire un POWER ON per tutti i componenti (disinserzione/inserzione).
- Aggiornare il firmware a una nuova versione.
- Contattare la hotline.

F01011 (N) Download interrotto

Valore di segnalazione: %1

Oggetto azion.: Tutti gli oggetti

Effetto: NESSUNO

Tacitazione: IMMEDIATAMENTE

Causa: Il download del progetto è stato interrotto.
Valore di anomalia (r0949, interpretazione decimale):
1: Il download del progetto è stato terminato anticipatamente dall'utente.
2: Il cavo di comunicazione ha subito un'interruzione (ad es. rottura cavo, cavo scollegato).
3: Il download del progetto è stato terminato anticipatamente dal software di messa in servizio (ad es. STARTER, SCOUT).
100: Versioni diverse tra la versione firmware e i file di progetto "Download da scheda".
Nota:
La reazione a un download interrotto è lo stato "Prima messa in servizio".

Rimedi:
- Controllare il cavo di comunicazione.
- Eseguire di nuovo il download del progetto.
- Avviare dai file salvati in precedenza (disinserzione/inserzione oppure p0976).
- Durante il download dalla scheda utilizzare la versione adatta.

Reazione a N: NESSUNA
Tacitazione per N: NESSUNA

F01012 (N) Errore di conversione progetto

Valore di segnalazione: %1

Oggetto azion.: SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Effetto: OFF2 (NESSUNO)

Tacitazione: IMMEDIATAMENTE

Causa: Nella conversione del progetto da una versione Firmware precedente si è verificato un errore.
Valore di anomalia (r0949, interpretazione decimale):
Numero di parametro del parametro che ha causato l'errore.
Per valore di anomalia = 600 vale:
L'analisi di temperatura non viene più assegnata alla parte di potenza, bensì alla valutazione encoder.
Attenzione:
La sorveglianza della temperatura del motore non è più assicurata.

Rimedi: Verificare il parametro indicato nel valore di anomalia e correggere l'impostazione.
Per il valore di anomalia = 600:
Il parametro p0600 deve essere impostato ai valori 1, 2 o 3 corrispondentemente all'assegnazione della valutazione encoder interna all'interfaccia encoder.
Valore 1 significa: la valutazione encoder interna è assegnata all'interfaccia encoder 1 tramite p0187.
Valore 2 significa: la valutazione encoder interna è assegnata all'interfaccia encoder 2 tramite p0188.
Valore 3 significa: la valutazione encoder interna è assegnata all'interfaccia encoder 3 tramite p0189.

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

- Se necessario, la valutazione encoder interna deve essere assegnata tramite i parametri p0187, p0188 o p0189 ad una corrispondente interfaccia encoder.
- Eventualmente aggiornare il firmware a una nuova versione.

Reazione a N: NESSUNA
Tacitazione per N: NESSUNA

F01015 Errore software interno

Valore di segnalazione: %1
Oggetto azion.: Tutti gli oggetti
Effetto: OFF2
Tacitazione: POWER ON
Causa: Si è verificato un errore software interno.
Valore di anomalia (r0949, interpretazione decimale):
Solo per la diagnostica errori interna Siemens.
Rimedi:
- Eseguire un POWER ON per tutti i componenti (disinserzione/inserzione).
- Aggiornare il firmware a una nuova versione.
- Contattare la hotline.

A01016 (F) Firmware modificato

Valore di segnalazione: %1
Oggetto azion.: Tutti gli oggetti
Effetto: NESSUNA
Tacitazione: NESSUNA
Causa: Almeno un file del firmware nella directory /SIEMENS/SINAMICS/ è stato modificato senza autorizzazione rispetto alla versione di origine. In questa directory non sono ammesse modifiche.
Valore di avviso (r2124, interpretazione decimale):
0: Checksum errata di un file.
1: File mancante.
2: File di troppo.
3: Versione del firmware errata.
4: Checksum errata del file di backup.
Vedi anche: r9925 (File del firmware danneggiato)
Rimedi: Ripristinare lo stato di origine del firmware (scheda di memoria/memoria dell'apparecchio) nella memoria non volatile.
Nota:
Il file interessato può essere letto tramite r9925.
Vedi anche: r9926 (Stato controllo firmware)

Reazione a F: OFF2
Tacitazione per F: POWER ON

A01017 Liste dei componenti modificate

Valore di segnalazione: %1
Oggetto azion.: Tutti gli oggetti
Effetto: NESSUNA
Tacitazione: NESSUNA
Causa: Un file sulla scheda di memoria nella directory /SIEMENS/SINAMICS/DATA o /ADDON/SINAMICS/DATA è stato impropriamente modificato rispetto alla versione d'origine. In questa directory non sono ammesse modifiche.
Valore di avviso (r2124, interpretazione decimale):
zyx dec: x = problema, y = directory, z = nome file
x = 1: Il file non esiste.
x = 2: La versione del firmware del file non coincide con la versione del software.
x = 3: La checksum del file non corrisponde.
y = 0: Directory /SIEMENS/SINAMICS/DATA/
y = 1: Directory /ADDON/SINAMICS/DATA/
z = 0: File MOTARM.ACX
z = 1: File MOTSRM.ACX

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

z = 2: File MOTSLM.ACX
z = 3: File ENCDATA.ACX
z = 4: File FILTDATA.ACX
z = 5: File BRKDATA.ACX
z = 6: File DAT_BEAR.ACX
z = 7: File CFG_BEAR.ACX
z = 8: File ENC_GEAR.ACX

Rimedi: Ripristinare lo stato di origine del file interessato sulla scheda di memoria.

F01018 Avvio interrotto più volte

Valore di segnalazione: -

Oggetto azion.: Tutti gli oggetti

Effetto: NESSUNO

Tacitazione: POWER ON

Causa: L'avvio dell'unità è stato interrotto più volte.
Le cause dell'interruzione possono essere:
- POWER OFF dell'unità.
- Crash della CPU.
- Dati USER non validi.

Dopo che è stata emessa quest'anomalia, l'unità viene avviata con le impostazioni di fabbrica.

Rimedi: Disinserire e reinserire l'unità.
Nota:
Dopo l'inserzione l'unità si riavvia a partire dai dati USER (se presenti).
Se l'errore si ripete, questa anomalia viene riemessa dopo più avvii interrotti.

A01019 Scrittura del supporto fallita

Valore di segnalazione: -

Oggetto azion.: Tutti gli oggetti

Effetto: NESSUNA

Tacitazione: NESSUNA

Causa: L'accesso in scrittura al supporto non è riuscito.

Rimedi: Rimuovere il supporto e verificarlo. Quindi effettuare nuovamente il backup dei dati.

A01020 Scrittura RAM disk fallita

Valore di segnalazione: -

Oggetto azion.: Tutti gli oggetti

Effetto: NESSUNA

Tacitazione: NESSUNA

Causa: L'accesso in scrittura al RAM disk interno non è riuscito.

Rimedi: Adattare le dimensioni del registro di sistema (p9930) al RAM disk interno.

F01023 Software Timeout interno

Valore di segnalazione: %1

Oggetto azion.: Tutti gli oggetti

Effetto: NESSUNO

Tacitazione: IMMEDIATAMENTE

Causa: Si è verificato un Software Timeout interno.
Valore di anomalia (r0949, interpretazione decimale):
Solo per la diagnostica errori interna Siemens.

Rimedi:
- Eseguire un POWER ON per tutti i componenti (disinserzione/inserzione).
- Aggiornare il firmware a una nuova versione.
- Contattare la hotline.

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

F01030 Assenza di funzionalità vitale con la priorità di comando

Valore di segnalazione: -

Oggetto azion.: SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Effetto: OFF3 (ENCODER, IASC / FRENO DC, NESSUNO, OFF1, OFF2, STOP1, STOP2)

Tacitazione: IMMEDIATAMENTE

Causa: Con la priorità di comando PC attiva, non è stato ricevuto alcun segnale di funzionalità vitale nell'ambito del tempo di sorveglianza.
La priorità di comando è stata restituita all'interconnessione BICO attiva.

Rimedi: Impostare a un valore più elevato o eventualmente disattivare il tempo di sorveglianza su PC.
Nel software di messa in servizio il tempo di sorveglianza viene impostato nel seguente modo:
- Selezionare <Azionamento> -> Messa in servizio -> Pannello di comando -> pulsante "Assumi priorità di comando" -> Viene visualizzata una finestra per l'impostazione del tempo di sorveglianza in millisecondi.
Attenzione:
Il tempo di sorveglianza deve essere impostato al valore più basso possibile. Un tempo di sorveglianza elevato implica un tempo di reazione eccessivo in caso di perdita della comunicazione!

F01031 Assenza segnale funzionalità vitale con OFF in REMOTE

Valore di segnalazione: -

Oggetto azion.: SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Effetto: OFF3 (ENCODER, IASC / FRENO DC, NESSUNO, OFF1, OFF2, STOP1, STOP2)

Tacitazione: IMMEDIATAMENTE

Causa: Con la modalità "Off in REMOTE" attiva, non è stato ricevuto alcun segnale di funzionalità vitale entro 3 secondi.

Rimedi: - Verificare il collegamento della linea dati all'interfaccia seriale nella Control Unit (CU) e nel pannello operatore.
- Controllare la linea dati tra Control Unit e pannello operatore.

F01033 Commutazione di unità: Valore parametro di riferimento non valido

Valore di segnalazione: Parametro: %1

Oggetto azion.: SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Effetto: NESSUNO

Tacitazione: IMMEDIATAMENTE

Causa: In caso di commutazione di unità nella rappresentazione relativa, nessun parametro di riferimento necessario può essere uguale a 0.0.
Valore di anomalia (r0949, parametro):
Parametro di riferimento il cui valore è 0.0.
Vedi anche: p0349 (Sistema di unità, dati del circuito equivalente motore), p0505 (Selezione sistema di unità), p0595 (Selezione unità tecnologica)

Rimedi: Impostare il parametro di riferimento a un valore diverso da 0.0.
Vedi anche: p0304, p0305, p0310, p0596, p2000, p2001, p2002, p2003, r2004

F01034 Commutazione di unità: Calcolo dei valori dei parametri fallito dopo modifica valore di riferimento

Valore di segnalazione: Parametro: %1

Oggetto azion.: SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Effetto: NESSUNO

Tacitazione: IMMEDIATAMENTE

Causa: La modifica di un parametro di riferimento ha impedito il ricalcolo in rappresentazione relativa del valore impostato per un parametro. La modifica è stata rifiutata ed è stato ripristinato il valore del parametro originale.
Valore di anomalia (r0949, parametro):
Parametro di cui non è stato possibile ricalcolare il valore.
Vedi anche: p0304, p0305, p0310, p0596, p2000, p2001, p2002, p2003, r2004

Rimedi: Scegliere il valore del parametro di riferimento in modo che i parametri possano essere calcolati in rappresentazione relativa.
Vedi anche: p0304, p0305, p0310, p0596, p2000, p2001, p2002, p2003, r2004

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

A01035 (F) ACX: L'avviamento avviene dai file di backup dei parametri

Valore di segnalazione: %1

Oggetto azion.: Tutti gli oggetti

Effetto: NESSUNA

Tacitazione: NESSUNA

Causa: All'avviamento della Control Unit non è stato trovato alcun set di dati completo di file di backup dei parametri. L'ultimo salvataggio della parametrizzazione non è stato eseguito correttamente. Al suo posto viene caricato un set di dati di backup o un file di backup dei parametri.
Valore di avviso (r2124, interpretazione esadecimale):
Solo per la diagnostica errori interna Siemens.

Rimedi: Se il progetto è stato salvato con il software di messa in servizio, eseguire nuovamente un download per il progetto. Salvare con la funzione "Copia da RAM a ROM" o con p0977 = 1. In questo modo i file dei parametri vengono riscritti completamente nella memoria non volatile.

Reazione a F: NESSUNO (OFF1, OFF2, OFF3)

Tacitazione per F: IMMEDIATAMENTE

F01036 (A) ACX: Manca file di backup dei parametri

Valore di segnalazione: %1

Oggetto azion.: Tutti gli oggetti

Effetto: NESSUNO (OFF1, OFF2, OFF3)

Tacitazione: IMMEDIATAMENTE

Causa: Nel caricamento della parametrizzazione dell'apparecchio è impossibile trovare un file di backup dei parametri relativo a un oggetto di azionamento. Per questo oggetto di azionamento non esiste un file PSxxxyyy.ACX, un file PSxxxyyy.NEW o un file di backup dei parametri PSxxxyyy.BAK nella memoria non volatile.
Valore di anomalia (r0949, interpretazione esadecimale):
Byte 1: yyy nel nome di file PSxxxyyy.ACX
yyy = 000 --> file di backup della coerenza
yyy = 001 ... 062 --> numero di oggetto di azionamento
yyy = 099 --> file di backup dei parametri PROFIBUS
Byte 2, 3, 4:
Solo per la diagnostica errori interna Siemens.

Rimedi: Se i dati di progetto sono stati salvati con il software di messa in servizio, eseguire nuovamente un download per il progetto. Salvare con la funzione "Copia da RAM a ROM" o con p0977 = 1. In questo modo i file dei parametri vengono riscritti completamente nella memoria non volatile.
Se i dati di progetto non sono stati salvati, è necessario rieseguire una prima messa in servizio.

Reazione a A: NESSUNA

Tacitazione per A: NESSUNA

F01037 (A) ACX: Ridenominazione file di backup dei parametri fallita

Valore di segnalazione: %1

Oggetto azion.: Tutti gli oggetti

Effetto: NESSUNO (OFF1, OFF2, OFF3)

Tacitazione: IMMEDIATAMENTE

Causa: La ridenominazione dopo il salvataggio di un file di backup dei parametri nella memoria non volatile è fallita.
Uno dei file di backup dei parametri da rinominare ha l'attributo "read only". I file di backup dei parametri vengono salvati nella directory \USER\SINAMICS\DATA.
La memoria non volatile potrebbe essere difettosa.
Valore di anomalia (r0949, interpretazione esadecimale):
Byte 1: yyy nel nome di file PSxxxyyy.* o CAxxxyyy.* o CCxxxyyy.*
yyy = 000 --> file di backup della coerenza
yyy = 099 --> file di backup dei parametri PROFIBUS PSxxx099.*
Byte 2: xxx nel nome di file PSxxxyyy.*
xxx = 000 --> salvataggio iniziato con p0977 = 1
xxx = 010 --> salvataggio iniziato con p0977 = 10

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

xxx = 011 --> salvataggio iniziato con p0977 = 11
xxx = 012 --> salvataggio iniziato con p0977 = 12
Byte 4, 3:
Solo per la diagnostica errori interna Siemens.

Rimedi: - Controllare se uno dei file da sovrascrivere ha l'attributo "read only" e modificare questo attributo file in "writeable". Verificare tutti i file (PSxxxyyy.*, CCxxxyyy.*, CAxxxyyy.*) appartenenti all'azionamento yyy definito nel valore di anomalia.
- Sostituire la scheda di memoria o la Control Unit.

Reazione a A: NESSUNA

Tacitazione per A: NESSUNA

F01038 (A) ACX: Caricamento file di backup dei parametri fallito

Valore di segnalazione: %1

Oggetto azion.: Tutti gli oggetti

Effetto: NESSUNO (OFF1, OFF2, OFF3)

Tacitazione: IMMEDIATAMENTE

Causa: Durante il caricamento dei file PSxxxyyy.ACX o PTxxxyyy.ACX dalla memoria non volatile si è verificato un errore.
Valore di anomalia (r0949, interpretazione esadecimale):
Byte 1: yyy nel nome di file PSxxxyyy.ACX
yyy = 000 --> file di backup della coerenza
yyy = 001 ... 062 --> numero di oggetto di azionamento
yyy = 099 --> file di backup dei parametri PROFIBUS
Byte 2:
255 = tipo di oggetto di azionamento errato
254 = confronto topologie fallito -> impossibile specializzare il tipo di oggetto di azionamento
I motivi potrebbero essere:
- tipo di componente errato nella topologia attuale
- componente non disponibile nella topologia attuale
- componente non attivo
Altrimenti per la diagnostica errori interna Siemens.
Byte 4, 3:
Solo per la diagnostica errori interna Siemens.

Rimedi: - Se i dati di progetto sono stati salvati con il software di messa in servizio, eseguire nuovamente un download per il progetto. Salvare con la funzione "Copia da RAM a ROM" o con p0977 = 1. In questo modo i file dei parametri vengono riscritti completamente nella memoria non volatile.
- Sostituire la scheda di memoria o la Control Unit.
- Byte 1 = 255:
correggere il tipo di oggetto di azionamento (vedere p0107).

Reazione a A: NESSUNA

Tacitazione per A: NESSUNA

F01039 (A) ACX: Scrittura del file di backup dei parametri fallita

Valore di segnalazione: %1

Oggetto azion.: Tutti gli oggetti

Effetto: NESSUNO (OFF1, OFF2, OFF3)

Tacitazione: IMMEDIATAMENTE

Causa: La scrittura di almeno un file di backup dei parametri PSxxxyyy.*** nella memoria non volatile è fallita.
- Almeno un file di backup dei parametri PSxxxyyy.*** nella directory /USER/SINAMICS/DATA/ ha l'attributo "read only" e non può essere sovrascritto.
- Non vi è sufficiente memoria libera.
- La memoria non volatile è difettosa e non può essere scritta.
Valore di anomalia (r0949, interpretazione esadecimale):
dcba hex
a = yyy nel nome file PSxxxyyy.***
a = 000 --> file di backup della coerenza
a = 001 ... 062 --> numero di oggetto di azionamento
a = 070 --> FEPROM.BIN
a = 080 --> DEL4BOOT.TXT

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

a = 099 --> file di backup dei parametri PROFIBUS
b = xxx nel nome file PSxxxyyy.***
b = 000 --> salvataggio iniziato con p0977 = 1
b = 010 --> salvataggio iniziato con p0977 = 10
b = 011 --> salvataggio iniziato con p0977 = 11
b = 012 --> salvataggio iniziato con p0977 = 12
d, c:
Solo per la diagnostica errori interna Siemens.

Rimedi: - Verificare l'attributo dei file (PSxxxyyy.***, CAxxxyyy.***, CCxxxyyy.***) ed eventualmente cambiarlo da "read only" a "writeable".
- Verificare la memoria libera nella memoria non volatile. Per ogni oggetto di azionamento presente nel sistema sono necessari circa 80 kByte di spazio di memoria libero.
- Sostituire la scheda di memoria o la Control Unit.

Reazione a A: NESSUNA

Tacitazione per A: NESSUNA

F01040 Salvataggio parametri e POWER ON necessari

Valore di segnalazione: -

Oggetto azion.: Tutti gli oggetti

Effetto: OFF2

Tacitazione: POWER ON

Causa: Nel sistema di azionamento è stato modificato un parametro che rende necessari un salvataggio dei parametri e un riavviamento, ad es. p0110.

Rimedi: - Salvare i parametri (p0971/p0977).
- Eseguire un POWER ON per tutti i componenti (disinserzione/inserzione).

F01041 È necessario salvare i parametri

Valore di segnalazione: %1

Oggetto azion.: Tutti gli oggetti

Effetto: NESSUNO

Tacitazione: IMMEDIATAMENTE

Causa: Durante l'avviamento sono stati rilevati dei file danneggiati o mancanti sulla scheda di memoria.
Valore di anomalia (r0949, interpretazione decimale):
1: Impossibile aprire il file sorgente.
2: Impossibile leggere il file sorgente.
3: Impossibile creare la directory di destinazione.
4: Impossibile creare/aprire il file di destinazione.
5: Impossibile descrivere il file di destinazione.
Altri valori:
Solo per la diagnostica errori interna Siemens.

Rimedi: - Eseguire un salvataggio dei parametri.
- Caricare nuovamente il progetto nell'apparecchio di azionamento.
- Eseguire un update del firmware.
- Se necessario, sostituire la Control Unit e/o la scheda di memoria.

F01042 Errore parametro nel download del progetto

Valore di segnalazione: Parametro: %1, indice: %2, causa dell'errore: %3

Oggetto azion.: Tutti gli oggetti

Effetto: OFF2 (NESSUNO, OFF1, OFF3)

Tacitazione: IMMEDIATAMENTE

Causa: Durante un download di progetto con il software di messa in servizio è stato rilevato un errore (ad es. valore di parametro errato).
Per il parametro specificato è stato rilevato un superamento di limiti dinamici che eventualmente dipendono da altri parametri.

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

Valore di anomalia (r0949, interpretazione esadecimale):
ccbbaaaa hex
aaaa = parametro
bb = indice
cc = causa errore
0: Numero di parametro non ammesso.
1: Valore di parametro non modificabile.
2: Superato il limite di valore minimo o massimo.
3: Sottoindice errato.
4: Nessun array, nessun sottoindice.
5: Tipo di dati errato.
6: Impostazione non consentita (solo ripristino).
7: Elemento descrittivo non modificabile.
9: Dati descrittivi non presenti.
11: Nessuna priorità di comando.
15: Nessun array di testo presente.
17: Job non eseguibile a causa dello stato operativo.
20: Valore non ammesso.
21: Risposta troppo lunga.
22: Indirizzo di parametro non ammesso.
23: Formato non ammesso.
24: Numero di valori incoerente.
25: L'oggetto di azionamento non esiste.
101: Momentaneamente disattivato.
104: Valore non ammesso.
107: Accesso in scrittura non ammesso con regolatore abilitato.
108: Unità sconosciuta.
109: Accesso in scrittura solo nello stato di messa in servizio encoder (p0010 = 4).
110: Accesso in scrittura solo nello stato di messa in servizio motore (p0010 = 3).
111: Accesso in scrittura solo nello stato di messa in servizio parte di potenza (p0010 = 2).
112: Accesso in scrittura solo nella messa in servizio rapida (p0010 = 1).
113: Accesso in scrittura solo nello stato di pronto (p0010 = 0).
114: Accesso in scrittura solo nello stato di messa in servizio reset parametri (p0010 = 30).
115: Accesso in scrittura solo nello stato di messa in servizio Safety Integrated (p0010 = 95).
116: Accesso in scrittura solo nello stato di messa in servizio applicazione/unità tecnologica (p0010 = 5).
117: Accesso in scrittura solo nella messa in servizio (p0010 diverso da 0).
118: Accesso in scrittura solo nello stato di messa in servizio download (p0010 = 29).
119: Il parametro non può essere scritto nel download.
120: Accesso in scrittura solo nello stato di messa in servizio configurazione azionamento di base (apparecchio: p0009 = 3).
121: Accesso in scrittura solo nello stato di messa in servizio definizione tipo di azionamento (apparecchio: p0009 = 2).
122: Accesso in scrittura solo nello stato di messa in servizio configurazione della base del set di dati (apparecchio: p0009 = 4).
123: Accesso in scrittura solo nello stato di messa in servizio configurazione apparecchio (apparecchio: p0009 = 1).
124: Accesso in scrittura solo nello stato di messa in servizio download apparecchio (apparecchio: p0009 = 29).
125: Accesso in scrittura solo nello stato di messa in servizio reset parametri apparecchio (apparecchio: p0009 = 30).
126: Accesso in scrittura solo nello stato di messa in servizio apparecchio pronto (apparecchio: p0009 = 0).
127: Accesso in scrittura solo nello stato di messa in servizio apparecchio (apparecchio: p0009 diverso da 0).
129: Il parametro non può essere scritto nel download.
130: Assunzione della priorità di comando bloccata tramite ingresso binettore p0806.
131: Interconnessione BICO desiderata impossibile perché l'uscita BICO non fornisce alcun valore Float.
132: Interconnessione BICO libera bloccata tramite p0922.
133: Metodo di accesso non definito.
200: Al di sotto dei valori validi.
201: Al di sopra dei valori validi.
202: Accesso impossibile dal BOP (Basic Operator Panel).
203: Lettura impossibile dal BOP (Basic Operator Panel).
204: Accesso in scrittura non ammesso.

Rimedi:
- Inserire il valore corretto nel parametro specificato.
- Determinare il parametro che fissa i limiti del parametro specificato.

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

F01043 Errore grave nel download del progetto

Valore di segnalazione: Causa dell'errore: %1

Oggetto azion.: Tutti gli oggetti

Effetto: OFF2 (OFF1, OFF3)

Tacitazione: IMMEDIATAMENTE

Causa: Durante un download di progetto con il software di messa in servizio è stato rilevato un errore grave.
Valore di anomalia (r0949, interpretazione decimale):
1: Modifica dello stato dell'apparecchio in download apparecchio impossibile (oggetto di azionamento ON?).
2: Numero di oggetto di azionamento errato.
3: Nuova cancellazione di un oggetto di azionamento già cancellato.
4: Cancellazione di un oggetto di azionamento già registrato per la creazione.
5: Cancellazione di un oggetto di azionamento non esistente.
6: Generazione di un oggetto di azionamento non eliminato che esisteva già.
7: Nuova creazione di un oggetto di azionamento già registrato per la creazione.
8: Superato numero massimo di oggetti di azionamento generabili.
9: Errore nella creazione dell'oggetto di azionamento Device.
10: Errore nella creazione dei parametri della topologia di riferimento (p9902 e p9903).
11: Errore nella creazione di un oggetto di azionamento (parte globale).
12: Errore nella creazione di un oggetto di azionamento (parte dell'azionamento).
13: Tipo di oggetto di azionamento sconosciuto.
14: Modifica dello stato dell'azionamento in Pronto al funzionamento impossibile (r0947 e r0949).
15: Modifica dello stato dell'azionamento in download azionamento impossibile.
16: Modifica dello stato dell'apparecchio in Pronto al funzionamento impossibile.
17: Download della topologia impossibile. Il cablaggio dei componenti deve essere verificato tenendo conto dei messaggi.
18: È possibile effettuare un nuovo download solo dopo che sono state ripristinate le impostazioni di fabbrica per l'apparecchio di azionamento.
19: Lo slot per l'unità opzionale è configurato più volte (ad es. CAN e COMM BOARD).
20: La configurazione è incoerente (ad es. CAN per Control Unit ma nessuna CAN configurata per gli oggetti di azionamento A_INF, SERVO o VECTOR).
Altri valori: solo per la diagnostica errori interna Siemens.

Rimedi:
- Utilizzare il software di messa in servizio con la versione attuale.
- Modificare il progetto offline ed eseguire un nuovo download (ad es. confrontare numero di oggetti di azionamento, motore, encoder, parte di potenza nel progetto offline e sull'azionamento).
- Modificare lo stato dell'azionamento (l'azionamento sta funzionando oppure è presente un messaggio?).
- Esaminare gli altri messaggi presenti ed eliminarne la causa.

F01044 CU: Dati di descrizione errati

Valore di segnalazione: %1

Oggetto azion.: Tutti gli oggetti

Effetto: OFF2

Tacitazione: POWER ON

Causa: È stato rilevato un errore durante il caricamento dei dati di descrizione salvati nella memoria non volatile.

Rimedi: Sostituire la scheda di memoria o la Control Unit.

A01045 CU: Dati di progettazione non validi

Valore di segnalazione: %1

Oggetto azion.: Tutti gli oggetti

Effetto: NESSUNA

Tacitazione: NESSUNA

Causa: Nell'analisi dei file dei parametri PSxxxyyy.ACX, PTxxxyyy.ACX, CAxxxyyy.ACX o CCxxxyyy.ACX salvati nella memoria non volatile è stato rilevato un errore.
Valore di avviso (r2124, interpretazione esadecimale):
Solo per la diagnostica errori interna Siemens.

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

Rimedi: Ripristinare le impostazioni di fabbrica con (p0976 = 1) e ricaricare il progetto nell'apparecchio di azionamento. In questo caso è possibile un funzionamento senza limitazione.
Dopo il download del progetto salvare la parametrizzazione in STARTER con la funzione "Copia da RAM a ROM" o con p0977 = 1. In questo modo i file dei parametri errati vengono sovrascritti nella memoria non volatile.

A01049 CU: Scrittura nel file impossibile

Valore di segnalazione: %1

Oggetto azion.: Tutti gli oggetti

Effetto: NESSUNA

Tacitazione: NESSUNA

Causa: Scrittura impossibile in un file protetto in scrittura (PSxxxxxx.acx). Il job di scrittura è stato interrotto.
Valore di avviso (r2124, interpretazione decimale):
numero oggetto di azionamento.

Rimedi: Controllare se è stato impostato l'attributo "protetto in scrittura" per i file salvati nella memoria non volatile in .../USER/SINAMICS/DATA/...
Se necessario, rimuovere l'attributo e ripetere il processo di salvataggio (ad es. impostare p0977 = 1).

F01050 Scheda di memoria e apparecchio incompatibili

Valore di segnalazione: -

Oggetto azion.: Tutti gli oggetti

Effetto: OFF2 (NESSUNO, OFF1, OFF3)

Tacitazione: IMMEDIATAMENTE

Causa: La scheda di memoria e il tipo di apparecchio non corrispondono (ad es. una scheda di memoria per SINAMICS S inserita in SINAMICS G).

Rimedi: - Inserire una scheda di memoria adatta.
- Utilizzare una Control Unit o una parte di potenza adatta.

F01054 CU: Limite del sistema superato

Valore di segnalazione: %1

Oggetto azion.: Tutti gli oggetti

Effetto: OFF2

Tacitazione: IMMEDIATAMENTE

Causa: È stato riscontrato almeno un sovraccarico del sistema.
Valore di anomalia (r0949, interpretazione decimale):
1: Carico del tempo di calcolo eccessivo (r9976[1]).
5: Carico di picco troppo elevato (r9976[5]).
Vedi anche: r9976 (Fatt utilizzo sist)

Rimedi: Per il valore di anomalia = 1, 5:
- Ridurre il carico del tempo di calcolo del dispositivo di azionamento (r9976[1] e r9976[5]) a un valore < 100%.
- Controllare ed eventualmente adeguare i tempi di campionamento (p0115, p0799, p4099).
- Disattivare i moduli funzionali.
- Disattivare gli oggetti di azionamento.
- Rimuovere gli oggetti di azionamento dalla topologia di riferimento.
- Rispettare le regole di topologia DRIVE-CLiQ ed eventualmente modificare la topologia DRIVE-CLiQ
Per l'utilizzo del Drive Control Chart (DCC) o dei blocchi funzionali liberi (FBLOCKS) vale quanto segue:
- Il carico del tempo di calcolo dei singoli gruppi di esecuzione su un oggetto di azionamento può essere letto in r21005 (DCC) o r20005 (FBLOCKS).
- Modificare eventualmente l'assegnazione del gruppo di esecuzione (p21000, p20000) in modo che venga incrementato il tempo di campionamento (r21001, r20001).
- Ridurre eventualmente il numero dei blocchi (DCC) o dei blocchi funzionali (FBLOCKS) ciclicamente calcolati.

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

A01064 (F) CU: Errore interno (CRC)

Valore di segnalazione: -

Oggetto azion.: Tutti gli oggetti

Effetto: NESSUNA

Tacitazione: NESSUNA

Causa: Errore CRC nella memoria programmi della Control Unit

Rimedi:
- Eseguire un POWER ON per tutti i componenti (disinserzione/inserzione).
- Aggiornare il firmware a una nuova versione.
- Contattare la hotline.

Reazione a F: NESSUNO (OFF1, OFF2, OFF3, STOP2)

Tacitazione per F: IMMEDIATAMENTE (POWER ON)

F01068 CU: Overflow di memoria dati

Valore di segnalazione: %1

Oggetto azion.: Tutti gli oggetti

Effetto: OFF2

Tacitazione: IMMEDIATAMENTE

Causa: Il fattore di utilizzo della memoria dati è troppo elevato.
Valore di anomalia (r0949, interpretazione binaria):
Bit 0 = 1: Memoria dati veloce 1 insufficiente.
Bit 1 = 1: Memoria dati veloce 2 insufficiente.
Bit 2 = 1: Memoria dati veloce 3 insufficiente.
Bit 3 = 1: Memoria dati veloce 4 insufficiente.

Rimedi:
- Disattivare il modulo funzionale.
- Disattivare l'oggetto di azionamento.
- Eliminare l'oggetto di azionamento dalla topologia di riferimento.

A01069 Backup dei parametri e apparecchio incompatibili

Valore di segnalazione: -

Oggetto azion.: CU_S110-CAN, CU_S110-DP, CU_S110-PN

Effetto: NESSUNA

Tacitazione: NESSUNA

Causa: Il backup parametri sulla scheda di memoria e il tipo di apparecchio non corrispondono (ad es. una scheda di memoria con il backup parametri di SINAMICS DCM inserita in SINAMICS S110).
L'unità viene avviata con le impostazioni di fabbrica.

Rimedi:
- Inserire una scheda di memoria con backup parametri compatibile ed eseguire un POWER ON.
- Inserire una scheda di memoria senza backup parametri ed eseguire un POWER ON.
- Estrarre la scheda di memoria ed eseguire un POWER ON.
- Eseguire un salvataggio dei parametri (p0977 = 1).

A01069 Backup dei parametri e apparecchio incompatibili

Valore di segnalazione: -

Oggetto azion.: SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Effetto: NESSUNA

Tacitazione: NESSUNA

Causa: Il backup parametri sulla scheda di memoria e il tipo di apparecchio non corrispondono (ad es. una scheda di memoria con il backup parametri di SINAMICS S120 inserita in SINAMICS G150).
L'unità viene avviata con le impostazioni di fabbrica.

Rimedi:
- Inserire una scheda di memoria con backup parametri compatibile ed eseguire un POWER ON.
- Inserire una scheda di memoria senza backup parametri ed eseguire un POWER ON.
- Eseguire un salvataggio dei parametri (p0977 = 1).

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

A01099 Chiusura della finestra di tolleranza della sincronizzazione dell'ora

Valore di segnalazione: -

Oggetto azion.: Tutti gli oggetti

Effetto: NESSUNA

Tacitazione: NESSUNA

Causa: La finestra di tolleranza impostata per la sincronizzazione dell'ora da parte dell'orologio master è stata chiusa.
Vedi anche: p3109 (RTC Finestra di tolleranza sincronizzazione dell'ora)

Rimedi: Selezionare un intervallo di risincronizzazione più breve, affinché lo scostamento tra l'orologio master e il sistema di azionamento rientri ancora nella finestra di tolleranza.
Vedi anche: r3108 (RTC Ultimo scostamento di sincronizzazione)

F01105 (A) CU: Memoria insufficiente

Valore di segnalazione: %1

Oggetto azion.: Tutti gli oggetti

Effetto: OFF1

Tacitazione: POWER ON

Causa: Su questa Control Unit sono configurate troppe funzioni (ad es. troppi azionamenti, moduli funzionali, set di dati, applicazioni OA, blocchi, ecc.).
Valore di anomalia (r0949, interpretazione decimale):
Solo per la diagnostica errori interna Siemens.

Rimedi: - Modificare la configurazione di questa Control Unit (ad es. ridurre il numero di azionamenti, moduli funzionali, set di dati, applicazioni OA, blocchi, ecc.).
- Utilizzare un'altra Control Unit.

Reazione a A: NESSUNA

Tacitazione per A: NESSUNA

F01107 CU: salvataggio nella memoria non volatile fallito

Valore di segnalazione: %1

Oggetto azion.: Tutti gli oggetti

Effetto: NESSUNO

Tacitazione: IMMEDIATAMENTE

Causa: Impossibile eseguire correttamente un processo di salvataggio nella memoria non volatile.
- Memoria non volatile difettosa.
- La memoria non volatile non ha spazio di memoria sufficiente.
Valore di anomalia (r0949, interpretazione decimale):
Solo per la diagnostica errori interna Siemens.

Rimedi: - Ritentare il salvataggio.
- Sostituire la scheda di memoria o la Control Unit.

F01112 CU: Parte di potenza non ammessa

Valore di segnalazione: %1

Oggetto azion.: Tutti gli oggetti

Effetto: NESSUNO

Tacitazione: IMMEDIATAMENTE

Causa: La parte di potenza collegata non può funzionare insieme a questa Control Unit.
Valore di anomalia (r0949, interpretazione decimale):
1: Parte di potenza non supportata (ad es. PM240).
2: Parte di potenza DC/AC su CU310 non ammessa.

Rimedi: Sostituire la parte di potenza non ammessa con componenti ammessi.

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

F01120 (A) Inizializzazione dei morsetti fallita

Valore di segnalazione: %1

Oggetto azion.: Tutti gli oggetti

Effetto: OFF1 (OFF2)

Tacitazione: IMMEDIATAMENTE (POWER ON)

Causa: Si è verificato un errore software interno nell'inizializzazione delle funzioni dei morsetti.
Valore di anomalia (r0949, interpretazione esadecimale):
Solo per la diagnostica errori interna Siemens.

Rimedi:
- Eseguire un POWER ON per tutti i componenti (disinserzione/inserzione).
- Aggiornare il firmware a una nuova versione.
- Contattare la hotline.
- Sostituire la Control Unit.

Reazione a A: NESSUNA

Tacitazione per A: NESSUNA

F01122 (A) Frequenza troppo elevata su ingresso tastatore di misura

Valore di segnalazione: %1

Oggetto azion.: Tutti gli oggetti

Effetto: OFF1 (OFF2)

Tacitazione: IMMEDIATAMENTE

Causa: La frequenza degli impulsi sull'ingresso del tastatore di misura è troppo elevata.
Valore di anomalia (r0949, interpretazione decimale):
1: DI/DO 9 (X122.8)
2: DI/DO 10 (X122.10)
4: DI/DO 11 (X122.11)
8: DI/DO 13 (X132.8)
16: DI/DO 14 (X132.10)
32: DI/DO 15 (X132.11)
64: DI/DO 8 (X122.7)
128: DI/DO 12 (X132.7)

Rimedi: Ridurre la frequenza degli impulsi sull'ingresso del tastatore di misura.

Reazione a A: NESSUNA

Tacitazione per A: NESSUNA

F01150 CU: Superato numero di istanze di un tipo di oggetto di azionamento

Valore di segnalazione: Tipo di oggetto di azionamento: %1, numero consentito: %2, numero attuale: %3

Oggetto azion.: Tutti gli oggetti

Effetto: NESSUNO

Tacitazione: IMMEDIATAMENTE

Causa: Il numero massimo consentito di istanze di un tipo di oggetto di azionamento è stato superato.
Valore di anomalia (r0949, interpretazione esadecimale):
ddccbbaa hex:
aa: Oggetto di azionamento (p0107) per cui è stato superato il numero massimo ammissibile di istanze.
bb: Numero massimo consentito di istanze per questo tipo di oggetto di azionamento.
cc: Numero attuale di istanze per questo tipo di oggetto di azionamento.
dd: Senza significato.

Rimedi:
- Disinserire l'apparecchio.
- Limitare opportunamente il numero di istanze di un tipo di oggetto di azionamento riducendo i componenti inseriti.
- Eseguire nuovamente la messa in servizio.

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

F01200 CU: Gestione degli intervalli di tempo, errore software interno

Valore di segnalazione: %1

Oggetto azion.: Tutti gli oggetti

Effetto: OFF2

Tacitazione: IMMEDIATAMENTE (POWER ON)

Causa: Si è verificato un errore nella gestione degli intervalli di tempo.
I tempi di campionamento potrebbero essere impostati su valori non ammessi.
Valore di anomalia (r0949, interpretazione esadecimale):
998:
troppi intervalli di tempo occupati da OA (ad es. DCC).
999:
troppi intervalli di tempo occupati dal sistema base. Potrebbero essere stati impostati troppi tempi di campionamento diversi.
Altri valori:
Solo per la diagnostica errori interna Siemens.

Rimedi: - Verificare l'impostazione dei tempi di campionamento (p0112, p0115, p4099).
- Contattare la hotline.

F01205 CU: overflow tempo

Valore di segnalazione: %1

Oggetto azion.: Tutti gli oggetti

Effetto: OFF2

Tacitazione: POWER ON

Causa: Il tempo di calcolo per la topologia esistente non è sufficiente.
Valore di anomalia (r0949, interpretazione esadecimale):
Solo per la diagnostica errori interna Siemens.

Rimedi: - Ridurre il numero degli azionamenti.
- Aumentare i tempi di campionamento.

A01224 CU: Frequenza impulsi incoerente

Valore di segnalazione: %1

Oggetto azion.: Tutti gli oggetti

Effetto: NESSUNA

Tacitazione: NESSUNA

Causa: Nel modificare la frequenza impulsi minima (p0113) è stata riscontrata un'incoerenza tra le frequenze.
Valore di avviso (r2124, interpretazione decimale):
1: Valore inferiore al valore minimo.
2: Valore superiore al valore massimo.
3: Il tempo di campionamento risultante non è un multiplo di 1.25 µs.
4: Valore non adatto al funzionamento PROFIBUS con sincronismo di clock.
10: Violazione di una limitazione speciale dell'oggetto di azionamento.
99: Riscontrata incoerenza generale dell'azionamento.
116: Clock consigliato in r0116[0...1].

Rimedi: Impostare una frequenza impulsi valida.

F01250 CU: Dati di sola lettura della CU-EEPROM errati

Valore di segnalazione: %1

Oggetto azion.: Tutti gli oggetti

Effetto: NESSUNO (OFF2)

Tacitazione: POWER ON

Causa: Errore nella lettura dei dati di sola lettura della EEPROM sulla Control Unit.
Valore di anomalia (r0949, interpretazione decimale):
Solo per la diagnostica errori interna Siemens.

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

Rimedi: - Eseguire un POWER ON.
- Sostituire la Control Unit.

A01251 CU: Dati di lettura/scrittura della CU-EEPROM errati

Valore di segnalazione: %1

Oggetto azion.: Tutti gli oggetti

Effetto: NESSUNA

Tacitazione: NESSUNA

Causa: Errore nella lettura dei dati di lettura/scrittura della EEPROM sulla Control Unit.
Valore di avviso (r2124, interpretazione decimale):
Solo per la diagnostica errori interna Siemens.

Rimedi: Per il valore di avviso r2124 < 256 vale:
- Eseguire un POWER ON.
- Sostituire la Control Unit.

Per il valore di avviso r2124 = 256 vale:
- Cancellare la memoria anomalie per l'oggetto di azionamento con questo avviso (p0952 = 0).
- In alternativa cancellare la memoria anomalie di tutti gli oggetti di azionamento (p2147 = 1).
- Sostituire la Control Unit.

F01303 Il componente DRIVE-CLiQ non supporta la funzione richiesta

Valore di segnalazione: %1

Oggetto azion.: Tutti gli oggetti

Effetto: OFF2

Tacitazione: IMMEDIATAMENTE

Causa: Una funzione richiesta dalla Control Unit non è supportata da un componente DRIVE-CLiQ.
Valore di anomalia (r0949, interpretazione decimale):
1: Il componente non supporta la disattivazione.
101: Il Motor Module non supporta alcun cortocircuito interno dell'indotto.
102: Il Motor Module non supporta la disattivazione.
201: Il Sensor Module non supporta l'inversione del valore reale (p0410.0 = 1) se viene utilizzato un sensore Hall (p0404.6 = 1) per la commutazione.
202: Il Sensor Module non supporta le funzioni sosta/sbloccamento dalla sosta.
203: Il Sensor Module non supporta la disattivazione.
204: Il firmware di questo Terminal Module 15 (TM15) non supporta l'applicazione TM15DI/DO.
205: Il Sensor Module non supporta l'analisi della temperatura selezionata (r0458).
206: Il firmware di questo Terminal Module TM41/TM31/TM15 è troppo vecchio. Per il funzionamento senza anomalie è indispensabile eseguire un aggiornamento del firmware.
207: La parte di potenza con questa versione hardware non supporta il funzionamento con tensione di collegamento inferiore a 380 V.
208: Il Sensor Module non supporta la deselezione della commutazione con tacca di zero (tramite p0430.23).
211: Il Sensor Module non supporta l'encoder a una traccia (r0459.10).
212: Il Sensor Module non supporta sensori LVDT (p4677.0).
213: Il Sensor Module non supporta il tipo di curva caratteristica (p4662).

Rimedi: Aggiornare il firmware del componente DRIVE-CLiQ interessato.
Per il valore di anomalia = 205:
Verificare i parametri p0600 o p0601 ed eventualmente adattarli.
Per il valore di anomalia = 207:
Sostituire la parte di potenza o impostare una tensione di collegamento dell'apparecchio più elevata (p0210).
Per il valore di anomalia = 208:
Controllare ed eventualmente ripristinare il parametro p0430.23.

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

A01304 (F) Versione firmware da componente DRIVE-CLiQ non attuale

Valore di segnalazione: %1

Oggetto azion.: Tutti gli oggetti

Effetto: NESSUNA

Tacitazione: NESSUNA

Causa: Nella memoria non volatile si trova una versione del firmware più recente rispetto a quella del componente DRIVE-CLiQ collegato.
Valore di avviso (r2124, interpretazione decimale):
Numero di componente del componente DRIVE-CLiQ interessato.

Rimedi: Eseguire un update del firmware (p7828, p7829 oppure software di messa in servizio).

Reazione a F: NESSUNO

Tacitazione per F: IMMEDIATAMENTE

F01305 Topologia: Numero di componente mancante

Valore di segnalazione: %1

Oggetto azion.: Tutti gli oggetti

Effetto: NESSUNO

Tacitazione: IMMEDIATAMENTE

Causa: Il numero di componente tratto dalla topologia non è stato parametrizzato (p0121 (per parte di potenza, vedere p0107), p0131 (per servoazionamenti/azionamenti vettoriali, vedere p0107), p0141, p0151, p0161).
Valore di anomalia (r0949, interpretazione decimale):
numero del set di dati.
Nota:
L'anomalia si verifica anche quando sono stati progettati degli encoder di velocità (p0187 ... p0189), ma non esistono i numeri di componenti per questi encoder.
In questo caso il valore di anomalia contiene il numero del set di dati dell'azionamento più 100 * numero encoder (ad es. 3xx, se per il terzo encoder (p0189) non è presente alcun numero di componente in p0141).
Vedi anche: p0121, p0131, p0141, p0142, p0186, p0187, p0188

Rimedi: Immettere il numero di componente mancante oppure rimuovere il componente e riavviare la messa in servizio.
Vedi anche: p0121, p0131, p0141, p0142, p0186, p0187, p0188

A01306 Update firmware componente DRIVE-CLiQ in corso

Valore di segnalazione: %1

Oggetto azion.: Tutti gli oggetti

Effetto: NESSUNA

Tacitazione: NESSUNA

Causa: L'update del firmware è attivo per almeno un componente DRIVE-CLiQ.
Valore di avviso (r2124, interpretazione decimale):
Numero di componente del componente DRIVE-CLiQ.

Rimedi: Nessuna operazione necessaria.
L'avviso scompare automaticamente una volta terminato l'update del firmware.

A01314 Topologia: il componente non deve essere presente

Valore di segnalazione: Numero di componente: %1, classe di componente: %2, numero di connessione: %3

Oggetto azion.: Tutti gli oggetti

Effetto: NESSUNA

Tacitazione: NESSUNA

Causa: In un componente è impostato "disattivare e non presente", tuttavia questo componente è presente nella topologia.
Valore di avviso (r2124, interpretazione esadecimale):
ddccbbaa hex:
aa = Numero di componente
bb = Classe di componente del componente
cc = Numero di connessione

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

Nota:
La classe di componente e il numero di connessione sono descritti in F01375.

Rimedi:
- Rimuovere il relativo componente.
- Modificare l'impostazione "disattivare e non presente".

Nota:
Il software di messa in servizio offre eventualmente una diagnostica avanzata in "Topologia --> Visualizzazione topologia" (ad es. confronto valore riferimento/attuale).
Vedi anche: p0145 (Attivare/disattivare interfaccia encoder)

A01315 Oggetto di azionamento non operativo

Valore di segnalazione: -

Oggetto azion.: Tutti gli oggetti

Effetto: NESSUNA

Tacitazione: NESSUNA

Causa: Nell'oggetto di azionamento attivo manca almeno un componente attivato.
Nota:
Tutti gli altri oggetti di azionamento attivi e operativi possono trovarsi in stato "RUN".

Rimedi: L'avviso scompare automaticamente quando vengono eseguite le seguenti operazioni:
- Disattivazione dell'oggetto di azionamento interessato (p0105 = 0).
- Disattivazione del componente interessato (p0125 = 0, p0145 = 0, p0155 = 0, p0165 = 0).
- Reinserimento del componente interessato.

Vedi anche: p0145 (Attivare/disattivare interfaccia encoder)

A01316 Oggetto di azionamento inattivo e nuovamente operativo

Valore di segnalazione: -

Oggetto azion.: Tutti gli oggetti

Effetto: NESSUNA

Tacitazione: NESSUNA

Causa: Se, inserendo un componente della topologia di riferimento, diventa nuovamente operativo un oggetto di azionamento che non lo era o che era inattivo. Il parametro corrispondente del componente è impostato in questo caso su "attivare" (p0125, p0145, p0155, p0165).
Nota:
Questo è il solo messaggio che viene visualizzato per un oggetto di azionamento da disattivare.

Rimedi: L'avviso scompare automaticamente quando vengono eseguite le seguenti operazioni:
- Attivazione dell'oggetto di azionamento interessato (p0105 = 1).
- Nuova estrazione del componente interessato.

A01317 (N) Componente disattivato nuovamente presente

Valore di segnalazione: -

Oggetto azion.: Tutti gli oggetti

Effetto: NESSUNA

Tacitazione: NESSUNA

Causa: Se viene aggiunto un componente della topologia di riferimento con un oggetto di azionamento attivo e il parametro corrispondente del componente è impostato su "disattivare" (p0125, p0145, p0155, p0165).
Nota:
Questo è il solo messaggio che viene visualizzato per un componente disattivato.

Rimedi: L'avviso scompare automaticamente quando vengono eseguite le seguenti operazioni:
- Attivazione del componente interessato (p0125 = 1, p0145 = 1, p0155 = 1, p0165 = 1).
- Nuova estrazione del componente interessato.

Vedi anche: p0145 (Attivare/disattivare interfaccia encoder)

Reazione a N: NESSUNA

Tacitazione per N: NESSUNA

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

A01318 BICO: Interconnessioni aperte presenti

Valore di segnalazione: %1

Oggetto azion.: Tutti gli oggetti

Effetto: NESSUNA

Tacitazione: NESSUNA

Causa: Questo avviso viene utilizzato quando:
- un oggetto di azionamento inattivo/non pronto per il funzionamento diventa nuovamente attivo/pronto per il funzionamento
- la lista dei parametri BI/CI non è vuota (r9498[0...29], r9499[0...29])..
- le interconnessioni BICO memorizzate nella lista dei parametri BI/CI sono state effettivamente modificate (r9498[0...29], r9499[0...29]).

Rimedi: Resettare l'avviso:
- p9496 = impostare 1 o 2.
oppure
- Disattivare nuovamente l'oggetto di azionamento.

A01319 Componente inserito non inizializzato

Valore di segnalazione: -

Oggetto azion.: SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Effetto: NESSUNA

Tacitazione: NESSUNA

Causa: Per almeno un componente inserito è necessaria un'inizializzazione.
Questa operazione è possibile solo se per tutti gli oggetti di azionamento è attivo il blocco impulsi.

Rimedi: Attivare il blocco impulsi per tutti gli oggetti di azionamento.

A01320 Topologia: Numero oggetto di azionamento mancante nella configurazione

Valore di segnalazione: %1

Oggetto azion.: Tutti gli oggetti

Effetto: NESSUNA

Tacitazione: NESSUNA

Causa: In p0978 manca un numero di oggetto di azionamento.
Valore di avviso (r2124, interpretazione decimale):
Indice di p0101, con cui è possibile calcolare il numero di oggetto di azionamento mancante.

Rimedi: Impostare p0009 = 1 e modificare p0978:
Regole:
- p0978 deve contenere tutti i numeri di oggetti di azionamento (p0101).
- Nessun numero di oggetto di azionamento deve ripetersi.
- Immettendo uno 0 gli oggetti di azionamento con dati di processo vengono separati da quelli che ne sono privi.
- Sono consentite solo 2 liste parziali. Dopo il secondo 0 tutti i valori devono essere 0.
- I numeri di oggetti di azionamento dummy (255) sono consentiti solo nella prima lista parziale.

A01321 Topologia: Il numero oggetto di azionamento non esiste nella configurazione

Valore di segnalazione: %1

Oggetto azion.: Tutti gli oggetti

Effetto: NESSUNA

Tacitazione: NESSUNA

Causa: Il parametro p0978 contiene un numero di oggetto di azionamento non esistente.
Valore di avviso (r2124, interpretazione decimale):
Indice di p0978, con cui è possibile calcolare il numero di oggetto di azionamento.

Rimedi: Impostare p0009 = 1 e modificare p0978:
Regole:
- p0978 deve contenere tutti i numeri di oggetti di azionamento (p0101).
- Nessun numero di oggetto di azionamento deve ripetersi.
- Immettendo uno 0 gli oggetti di azionamento con dati di processo vengono separati da quelli che ne sono privi.

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

- Sono consentite solo 2 liste parziali. Dopo il secondo 0 tutti i valori devono essere 0.
- I numeri di oggetti di azionamento dummy (255) sono consentiti solo nella prima lista parziale.

A01322 Topologia: Numero oggetto di azionamento presente due volte nella configurazione

Valore di segnalazione: %1

Oggetto azion.: Tutti gli oggetti

Effetto: NESSUNA

Tacitazione: NESSUNA

Causa: In p0978 un numero di oggetto di azionamento è presente più di una volta.
Valore di avviso (r2124, interpretazione decimale):
Indice di p0978 in cui si trova il numero di oggetto di azionamento interessato.

Rimedi: Impostare il parametro p0009 = 1 e modificare p0978:
Regole:
- p0978 deve contenere tutti i numeri di oggetti di azionamento (p0101).
- Nessun numero di oggetto di azionamento deve ripetersi.
- Immettendo uno 0 gli oggetti di azionamento con dati di processo vengono separati da quelli che ne sono privi.
- Sono consentite solo 2 liste parziali. Dopo il secondo 0 tutti i valori devono essere 0.
- I numeri di oggetti di azionamento dummy (255) sono consentiti solo nella prima lista parziale.

A01323 Topologia: Più di due liste pezzi create

Valore di segnalazione: %1

Oggetto azion.: Tutti gli oggetti

Effetto: NESSUNA

Tacitazione: NESSUNA

Causa: In p0978 gli elenchi parziali sono presenti più di due volte. Dopo il secondo 0 tutti i valori devono essere 0.
Valore di avviso (r2124, interpretazione decimale):
Indice di p0978 in cui si trova il valore non ammesso.

Rimedi: Impostare p0009 = 1 e modificare p0978:
Regole:
- p0978 deve contenere tutti i numeri di oggetti di azionamento (p0101).
- Nessun numero di oggetto di azionamento deve ripetersi.
- Immettendo uno 0 gli oggetti di azionamento con dati di processo vengono separati da quelli che ne sono privi.
- Sono consentite solo 2 liste parziali. Dopo il secondo 0 tutti i valori devono essere 0.
- I numeri di oggetti di azionamento dummy (255) sono consentiti solo nella prima lista parziale.

A01324 Topologia: Numero dell'oggetto di azionamento dummy errato

Valore di segnalazione: %1

Oggetto azion.: Tutti gli oggetti

Effetto: NESSUNA

Tacitazione: NESSUNA

Causa: In p0978 i numeri di oggetti di azionamento dummy (255) sono consentiti solo nel primo elenco parziale.
Valore di avviso (r2124, interpretazione decimale):
Indice di p0978 in cui si trova il valore non ammesso.

Rimedi: Impostare p0009 = 1 e modificare p0978:
Regole:
- p0978 deve contenere tutti i numeri di oggetti di azionamento (p0101).
- Nessun numero di oggetto di azionamento deve ripetersi.
- Immettendo uno 0 gli oggetti di azionamento con dati di processo vengono separati da quelli che ne sono privi.
- Sono consentite solo 2 liste parziali. Dopo il secondo 0 tutti i valori devono essere 0.
- I numeri di oggetti di azionamento dummy (255) sono consentiti solo nella prima lista parziale.

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

F01325 Topologia: Numero di componente non contenuto nella topologia di riferimento

Valore di segnalazione: Numero di componente: %1

Oggetto azion.: Tutti gli oggetti

Effetto: NESSUNO

Tacitazione: IMMEDIATAMENTE

Causa: Il componente configurato in un parametro (ad es. p0121, p0131,...) non è contenuto nella topologia di riferimento.
Valore di avviso (r2124, interpretazione decimale):
numero del componente progettato non contenuto nella topologia di riferimento.

Rimedi: Assicurare la coerenza tra topologia e progettazione DO.

A01330 Topologia: Messa in servizio rapida impossibile

Valore di segnalazione: Causa dell'errore:%1, informazione aggiuntiva: %2, numero di componente prelim.: %3

Oggetto azion.: Tutti gli oggetti

Effetto: NESSUNA

Tacitazione: NESSUNA

Causa: Impossibile eseguire una messa in servizio rapida. La topologia attuale esistente non soddisfa i requisiti necessari.
Valore di avviso (r2124, interpretazione esadecimale):
ccccbbaa hex: cccc = numero di componente temporaneo, bb = informazione aggiuntiva, aa = causa dell'errore
aa = 01 hex = 1 dec:
Per un componente sono stati rilevati collegamenti non ammessi.
- bb = 01 hex = 1 dec: Per un Motor Module è stato rilevato più di un motore con DRIVE-CLiQ.
- bb = 02 hex = 2 dec: Per un motore con DRIVE-CLiQ il cavo DRIVE-CLiQ non è collegato a un Motor Module.
aa = 02 hex = 2 dec:
La topologia contiene troppi componenti di un tipo.
- bb = 01 hex = 1 dec: È presente più di una Master Control Unit.
- bb = 02 hex = 2 dec: È presente più di 1 alimentatore (8 in caso di circuito parallelo).
- bb = 03 hex = 3 dec: Sono presenti più di 10 Motor Module (8 in caso di circuito parallelo).
- bb = 04 hex = 4 dec: Sono presenti più di 9 encoder.
- bb = 05 hex = 5 dec: Sono presenti più di 8 Terminal Module.
- bb = 07 hex = 7 dec: Tipo di componente sconosciuto.
- bb = 08 hex = 8 dec: Sono presenti più di 6 Drive Slave.
- bb = 09 hex = 9 dec: Collegamento di un Drive Slave non ammesso.
- bb = 0a hex = 10 dec: Non è presente nessun Drive Master.
- bb = 0b hex = 11 dec: È presente più di un motore con DRIVE-CLiQ nel collegamento in parallelo.
- bb = 0c hex = 12 dec: Sono presenti più parti di potenza nel collegamento in parallelo.
- cccc: Non utilizzato.
aa = 03 hex = 3 dec:
A una presa DRIVE-CLiQ della Control Unit sono collegati più di 16 componenti.
- bb = 0, 1, 2, 3 significa ad es. che sono riconosciuti sulla presa DRIVE-CLiQ X100, X101, X102, X103.
- cccc: Non utilizzato.
aa = 04 hex = 4 dec:
Il numero di componenti collegati in successione è maggiore di 125.
- bb: Non utilizzato.
- cccc = Numero di componente temporaneo del primo componente trovato che provoca l'errore.
aa = 05 hex = 5 dec:
Il componente non è consentito per SERVO.
- bb = 01 hex = 1 dec: SINAMICS G presente.
- bb = 02 hex = 2 dec: Chassis presente.
- cccc = Numero di componente temporaneo del primo componente trovato che provoca l'errore.
aa = 06 hex = 6 dec:
Per un componente sono stati rilevati dati EEPROM non ammessi. Essi devono essere corretti prima di un altro avviamento.
- bb = 01 hex = 1 dec: Il numero di ordinazione (MLFB) della parte di potenza sostituita contiene dei segnaposti. I segnaposti (*) devono essere sostituiti con i caratteri corretti.
- cccc = Numero di componente temporaneo del componente con dati EEPROM non ammessi.

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

aa = 07 hex = 7 dec:
La topologia attuale contiene una combinazione di componenti non ammessa.
- 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: Controllore SIMOTION (ad es. SIMOTION D445) e componente SINUMERIK (ad es. NX15).
- bb = 04 hex = 4 dec: Controllo numerico SINUMERIK (ad es. SINUMERIK 730.net) e componente SIMOTION (ad es. CX32).
- cccc: Non utilizzato.
Nota:
Il tipo di connettore e il numero di connessione sono descritti in F01375.
Vedi anche: p0097 (Selezione tipo oggetti di azionamento)

Rimedi:
- Adattare la topologia attuale ai requisiti ammessi.
- Eseguire la messa in servizio con il software di messa in servizio.
- Per i motori con DRIVE-CLiQ collegare il cavo di potenza e il cavo DRIVE-CLiQ allo stesso Motor Module (Single Motor Module: DRIVE-CLiQ a X202, Double Motor Module: DRIVE-CLiQ del motore 1 (X1) a X202, del motore 2 (X2) a X203)
Per aa = 06 hex = 6 dec e bb = 01 hex = 1 dec:
Correggere il numero di ordinazione con la messa in servizio ed il relativo software.
Vedi anche: p0097 (Selezione tipo oggetti di azionamento)

A01331 Topologia: Almeno un componente non assegnato ad alcun oggetto di azionamento

Valore di segnalazione: Numero di componente: %1

Oggetto azion.: Tutti gli oggetti

Effetto: NESSUNA

Tacitazione: NESSUNA

Causa:
Almeno un componente non è assegnato ad alcun oggetto di azionamento.
- Durante la messa in servizio non è stato possibile assegnare automaticamente un componente a un oggetto di azionamento.
- I parametri per i set di dati non sono impostati correttamente.
Valore di avviso (r2124, interpretazione decimale):
Numero di componente del componente non assegnato.

Rimedi:
Assegnare questo componente a un oggetto di azionamento.
Verificare i parametri per i set di dati.
Esempi:
- Parte di potenza (p0121).
- Motore (p0131, p0186).
- Interfaccia encoder (p0140, p0141, p0187 ... p0189).
- Encoder (p0140, p0142, p0187 ... p0189).
- Terminal Module (p0151).
- Option Board (p0161).

F01354 Topologia: la topologia attuale presenta componenti non ammessi

Valore di segnalazione: Causa dell'errore: %1, numero di componente: %2

Oggetto azion.: Tutti gli oggetti

Effetto: OFF2

Tacitazione: IMMEDIATAMENTE

Causa:
La topologia attuale presenta almeno un componente non ammesso.
Valore di anomalia (r0949, interpretazione esadecimale):
yyxx hex: yy = numero di componente, xx = causa.
xx = 1: componente non ammesso in questa Control Unit.
xx = 2: componente in combinazione con altro componente non ammesso.
Nota:
L'abilitazione impulsi viene impedita.

Rimedi: Rimuovere i componenti non ammessi e avviare di nuovo il sistema.

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

F01355 Topologia: Topologia attuale modificata

Valore di segnalazione: %1

Oggetto azion.: Tutti gli oggetti

Effetto: NESSUNO

Tacitazione: IMMEDIATAMENTE

Causa: La topologia di riferimento impostata degli apparecchi (p0099) non corrisponde a quella attuale (r0098).
Questo errore si verifica solo quando la messa in servizio della topologia è stata effettuata tramite l'automatismo interno all'apparecchio e non con l'apposito software di messa in servizio.
Valore di anomalia (r0949, interpretazione decimale):
Solo per la diagnostica errori interna Siemens.

Rimedi: Sono a disposizione i seguenti rimedi, sempre che non si siano verificati errori nel rilevamento della topologia:
Nel caso la messa in servizio non sia ancora conclusa:
- eseguire la messa in servizio automatica (partendo da p0009 = 1).
Generale:
Impostare p0099 = r0098, p0009 = 0; ciò provoca, se sono presenti i Motor Module, la generazione automatica dei servoazionamenti (vedere p0107).
Generazione di servoazionamenti: impostare p0097 = 1, p0009 = 0.
Generazione di azionamenti vettoriali: impostare p0097 = 2, p0009 = 0.
Generazione di azionamenti vettoriali con collegamento in parallelo: impostare p0097 = 12, p0009 = 0.
Per impostare configurazioni in p0108, prima di impostare p0009 = 0 è possibile impostare p0009 = 2 e modificare p0108. L'indice corrisponde all'oggetto azionamento (p0107).
Nel caso la messa in servizio sia già conclusa:
- Ripristinare il cablaggio originale e mettere nuovamente la Control Unit sotto tensione.
- Ripristinare l'impostazione di fabbrica per l'intero apparecchio (tutti gli azionamenti) e consentire nuovamente la messa in servizio automatica rapida.
- Modificare la parametrizzazione dell'apparecchio in funzione del cablaggio (possibile solo tramite il software di messa in servizio).
Attenzione:
Le modifiche della topologia che provocano questo errore non possono essere applicate tramite l'automatismo interno all'apparecchio, bensì devono essere trasmesse mediante il software di messa in servizio e il download dei parametri. L'automatismo interno all'apparecchio permette di lavorare solo con una topologia costante. Altrimenti in caso di modifiche della topologia si verifica la perdita di tutte le parametrizzazioni e il ripristino delle impostazioni di fabbrica.

F01356 Topologia: Componenti difettosi nella topologia attuale

Valore di segnalazione: Causa dell'errore: %1, numero di componente: %2, numero di connessione: %3

Oggetto azion.: Tutti gli oggetti

Effetto: OFF2

Tacitazione: IMMEDIATAMENTE

Causa: La topologia attuale presenta almeno un componente DRIVE-CLiQ difettoso.
Valore di anomalia (r0949, interpretazione esadecimale):
zzyyxx hex:
zz = numero di collegamento del componente precedente al componente difettoso
yy = numero di componente del componente precedente al componente difettoso
xx = causa dell'errore
xx = 1: componente non ammesso in questa Control Unit.
Nota:
L'abilitazione impulsi viene annullata e impedita.

Rimedi: Rimuovere i componenti difettosi e avviare di nuovo il sistema.

F01360 Topologia: Topologia attuale non ammessa

Valore di segnalazione: Causa dell'errore: %1, numero di componente prelim.: %2

Oggetto azion.: Tutti gli oggetti

Effetto: NESSUNO

Tacitazione: IMMEDIATAMENTE

Causa: La topologia attuale rilevata non è ammessa.

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

Valore di anomalia (r0949, interpretazione esadecimale):
ccccbbaa hex: cccc = numero di componente temporaneo, aa = causa dell'errore
aa = 01 hex = 1 dec:
Sono stati rilevati troppi componenti sulla Control Unit. Sono ammessi al massimo 199 componenti.
aa = 02 hex = 2 dec:
Il tipo di componente di un componente non è noto.
aa = 03 hex = 3 dec:
La combinazione di ALM e BLM non è ammessa.
aa = 04 hex = 4 dec:
La combinazione di ALM e SLM non è ammessa.
aa = 05 hex = 5 dec:
La combinazione di BLM e SLM non è ammessa.
aa = 06 hex = 6 dec:
Un CX32 non è stato direttamente collegato a una Control Unit ammessa.
aa = 07 hex = 7 dec:
Un NX10 o NX15 non è stato direttamente collegato a una Control Unit ammessa.
aa = 08 hex = 8 dec:
È stato collegato un componente a una Control Unit non ammessa per questo scopo.
aa = 09 hex = 9 dec:
È stato collegato un componente a una Control Unit con firmware obsoleto.
aa = 0A hex = 10 dec:
Rilevati troppi componenti di un determinato tipo.
aa = 0B hex = 11 dec:
Rilevati troppi componenti di un determinato tipo su un singolo ramo.
Nota:
L'avviamento del sistema di azionamento viene arrestato. In questo stato la regolazione dell'azionamento non può essere abilitata.

Rimedi:
Causa dell'errore = 1:
Modificare la configurazione. Collegare meno di 199 componenti alla Control Unit.
Causa dell'errore = 2:
Rimuovere il componente con tipo di componente sconosciuto.
Causa dell'errore = 3, 4, 5:
Creare una combinazione valida.
Causa dell'errore = 6, 7:
Collegare l'unità di ampliamento direttamente a una Control Unit ammessa.
Causa dell'errore = 8:
Rimuovere il componente oppure utilizzare un componente ammesso.
Causa dell'errore = 9:
Aggiornare il firmware della Control Unit a una versione più recente.
Causa dell'errore = 10, 11:
Ridurre il numero di componenti.

A01361 Topologia: La topologia attuale contiene componenti SINUMERIK e SIMOTION

Valore di segnalazione: %1

Oggetto azion.: Tutti gli oggetti

Effetto: NESSUNA

Tacitazione: NESSUNA

Causa:
La topologia attuale riconosciuta contiene componenti SINUMERIK e SIMOTION.
L'avviamento del sistema di azionamento viene arrestato. In questo stato la regolazione dell'azionamento non può essere abilitata.
Valore di avviso (r2124, interpretazione esadecimale):
ddccbbaa hex: cc = causa dell'errore, bb = classe componente della topologia attuale, aa = numero di componente del componente
cc = 01 hex = 1 dec:
A un controllore SIMOTION è stato collegato un NX10 o un NX15.
cc = 02 hex = 2 dec:
Un CX32 è stato collegato a un controllo numerico SINUMERIK.

Rimedi:
Valore di avviso = 1:
Sostituire tutti gli NX10 o NX15 con un CX32.
Valore di avviso = 2:
Sostituire tutti i CX32 con un NX10 o NX15.

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

F01380 Topologia: Topologia attuale, guasto EEPROM

Valore di segnalazione: Numero di componente prelim.: %1

Oggetto azion.: Tutti gli oggetti

Effetto: NESSUNO

Tacitazione: POWER ON

Causa: Nella topologia attuale è stato rilevato un componente con EEPROM difettosa.
Valore di anomalia (r0949, interpretazione esadecimale):
bbbbaaaa hex:
aaaa = Numero temporaneo del componente guasto.

Rimedi: Interpretare il valore di anomalia e rimuovere il componente guasto.

A01416 Topologia: Confronto, componente aggiuntivo nella topologia attuale

Valore di segnalazione: Numero di componente: %1, classe di componente: %2, numero di connessione: %3

Oggetto azion.: Tutti gli oggetti

Effetto: NESSUNA

Tacitazione: NESSUNA

Causa: Durante il confronto della topologia, nella topologia attuale è stato rilevato un componente non specificato nella topologia di riferimento.
Il valore di avviso contiene numero di componente e numero di connessione del componente con il quale è collegato il componente aggiuntivo.
Valore di avviso (r2124, interpretazione esadecimale):
ddccbbaa hex:
cc = Numero di connessione
bb = Classe di componente del componente aggiuntivo
aa = Numero di componente
Nota:
- I componenti collegati a questi componenti aggiuntivi non sono operativi.

Rimedi: Adattamento delle topologie:
- Rimuovere il componente aggiuntivo nella topologia attuale.
- Caricare la topologia di riferimento che corrisponde alla topologia attuale (software di messa in servizio).

A01420 Topologia: Confronto, differenze di un componente

Valore di segnalazione: Numero di componente: %1, classe di componente rif.: %2, classe di componente attuale: %3, causa dell'errore: %4

Oggetto azion.: Tutti gli oggetti

Effetto: NESSUNA

Tacitazione: NESSUNA

Causa: Durante il confronto della topologia sono state rilevate differenze di un componente tra topologia attuale e topologia di riferimento. Esistono differenze nella targhetta elettronica.
Valore di avviso (r2124, interpretazione esadecimale):
ddccbbaa hex: aa = numero di componente del componente, bb = classe del componente della topologia di riferimento, cc = classe del componente della topologia attuale, dd = causa dell'errore
dd = 01 hex = 1 dec:
Tipo di componente diverso.
dd = 02 hex = 2 dec:
Numero di ordinazione diverso.
dd = 03 hex = 3 dec:
Costruttore diverso.
Nota:
La classe di componente e il tipo di componente sono descritti in F01375.
L'avviamento del sistema di azionamento viene arrestato. In questo stato la regolazione dell'azionamento non può essere abilitata.

Rimedi: Adattamento delle topologie:
- Controllare il cablaggio dei componenti nel software di messa in servizio rispetto alla struttura hardware dell'apparecchio di azionamento ed eliminare le differenze.

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

A01425 Topologia: Confronto, numero di serie diverso di un componente

Valore di segnalazione: Numero di componente: %1, classe di componente: %2, differenze: %3

Oggetto azion.: Tutti gli oggetti

Effetto: NESSUNA

Tacitazione: NESSUNA

Causa: Durante il confronto della topologia sono state rilevate differenze di un componente tra topologia attuale e topologia di riferimento. Il numero di serie è diverso.
Valore di avviso (r2124, interpretazione esadecimale):
ddccbbaa hex:
cc = Numero di differenze
bb = Classe componente
aa = Numero di componente del componente
Nota:
La classe di componente è descritta in F01375.
L'avviamento del sistema di azionamento viene arrestato. In questo stato la regolazione dell'azionamento non può essere abilitata.

Rimedi: Adattamento delle topologie:
- Adattare la topologia attuale alla topologia di riferimento.
- Caricare la topologia di riferimento che corrisponde alla topologia attuale (software di messa in servizio).
Per il byte cc:
cc = 1 --> tacitabile con p9904 o p9905.
cc > 1 --> tacitabile con p9905 e disattivabile con p9906 o p9907/p9908.
Nota:
Il software di messa in servizio offre eventualmente una diagnostica avanzata in "Topologia --> Visualizzazione topologia" (ad es. confronto valore riferimento/attuale).
Vedi anche: p9904 (Confronto di topologie, conferma di differenze), p9905 (Specializzazione apparecchiatura)

F01451 Topologia: Topologia di riferimento non valida

Valore di segnalazione: %1

Oggetto azion.: Tutti gli oggetti

Effetto: NESSUNO

Tacitazione: IMMEDIATAMENTE

Causa: Nella topologia di riferimento è stato rilevato un errore.
La topologia di riferimento non è valida.
Valore di anomalia (r0949, interpretazione esadecimale):
ccccbbaa hex: cccc = indice errato, bb = numero componente, aa = causa dell'errore
aa = 1B hex = 27 dec: errore non specificato.
aa = 1C hex = 28 dec: valore non ammesso.
aa = 1D hex = 29 dec: codice errato.
aa = 1E hex = 30 dec: lunghezza codice errata.
aa = 1F hex = 31 dec: indici restanti non sufficienti.
aa = 20 hex = 32 dec: il componente non è collegato alla Control Unit.

Rimedi: Ricaricare la topologia di riferimento con il software di messa in servizio.

F01475 Topologia: Topologia di riferimento, collegamento doppio tra due componenti

Valore di segnalazione: Numero di componente: %1, classe di componente: %2, numero connessione1: %3, numero connessione2: %4

Oggetto azion.: CU_S110-CAN, CU_S110-DP, CU_S110-PN

Effetto: NESSUNO

Tacitazione: IMMEDIATAMENTE

Causa: Nella scrittura della topologia attuale è stato rilevato un doppio collegamento tra due componenti.
Valore di anomalia (r0949, interpretazione esadecimale):
ddccbbaa hex:
dd = Numero di connessione 2 del doppio collegamento
cc = Numero di connessione 1 del doppio collegamento
bb = Classe componente
aa = Numero di componente di un componente con doppio collegamento

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

Nota:
La classe di componente e il numero di connessione sono descritti in F01375.

Rimedi: Interpretare il valore di anomalia e rimuovere uno dei due collegamenti indicati.
Dopo di che ricaricare la topologia di riferimento con il software di messa in servizio.
Nota:
Il software di messa in servizio offre eventualmente una diagnostica avanzata in "Topologia --> Visualizzazione topologia" (ad es. confronto valore riferimento/attuale).

A01481 Topologia: Confronto, parte di potenza mancante nella topologia attuale

Valore di segnalazione: Numero di componente: %1

Oggetto azion.: Tutti gli oggetti

Effetto: NESSUNA

Tacitazione: NESSUNA

Causa: Durante il confronto della topologia, nella topologia di riferimento è stata rilevata una parte di potenza non presente nella topologia attuale.
Valore di avviso (r2124, interpretazione decimale):
Numero di componente del componente di riferimento aggiuntivo.

Rimedi:
- Eliminare l'azionamento appartenente alla parte di potenza nel progetto del software di messa in servizio e caricare la nuova configurazione dell'encoder nell'apparecchio di azionamento.
- Verificare la topologia attuale rispetto alla topologia di riferimento ed eventualmente adattarla.
- Controllare che i cavi DRIVE-CLiQ non presentino rotture o problemi di contatti.
- Controllare la tensione di alimentazione a 24 V.
- Verificare la funzionalità della parte di potenza.

Nota:
Il software di messa in servizio offre eventualmente una diagnostica avanzata in "Topologia --> Visualizzazione topologia" (ad es. confronto valore riferimento/attuale).

A01482 Topologia: Confronto, Sensor Module assente nella topologia attuale

Valore di segnalazione: Numero di componente: %1

Oggetto azion.: Tutti gli oggetti

Effetto: NESSUNA

Tacitazione: NESSUNA

Causa: Durante il confronto della topologia, nella topologia di riferimento è stato rilevato un Sensor Module non presente nella topologia attuale.
Valore di avviso (r2124, interpretazione decimale):
Numero di componente del componente di riferimento aggiuntivo.

Rimedi:
- Riconfigurare l'azionamento appartenente al Sensor Module nel progetto del software di messa in servizio e caricare la nuova configurazione dell'encoder nell'apparecchio di azionamento.
- Eliminare l'azionamento appartenente al Sensor Module nel progetto del software di messa in servizio e caricare la nuova configurazione dell'encoder nell'apparecchio di azionamento.
- Verificare la topologia attuale rispetto alla topologia di riferimento ed eventualmente adattarla.
- Controllare che i cavi DRIVE-CLiQ non presentino rotture o problemi di contatti.
- Controllare la tensione di alimentazione a 24 V.
- Verificare la funzionalità del Sensor Module.

Nota:
Il software di messa in servizio offre eventualmente una diagnostica avanzata in "Topologia --> Visualizzazione topologia" (ad es. confronto valore riferimento/attuale).

A01483 Topologia: Confronto, Terminal Module assente nella topologia attuale

Valore di segnalazione: Numero di componente: %1

Oggetto azion.: CU_S110-CAN, CU_S110-DP, CU_S110-PN

Effetto: NESSUNA

Tacitazione: NESSUNA

Causa: Durante il confronto della topologia, nella topologia di riferimento è stato rilevato un Terminal Module non presente nella topologia attuale.

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

Valore di avviso (r2124, interpretazione decimale):
Numero di componente del componente di riferimento aggiuntivo.

Rimedi: - Eliminare il Terminal Module nel progetto del software di messa in servizio e caricare la nuova configurazione nell'apparecchio di azionamento.
- Verificare la topologia attuale rispetto alla topologia di riferimento ed eventualmente adattarla.
- Controllare che i cavi DRIVE-CLiQ non presentino rotture o problemi di contatti.
- Controllare la tensione di alimentazione a 24 V.
- Verificare la funzionalità del Terminal Module.
Nota:
Il software di messa in servizio offre eventualmente una diagnostica avanzata in "Topologia --> Visualizzazione topologia" (ad es. confronto valore riferimento/attuale).

A01484 Topologia: Confronto, DRIVE-CLiQ Hub Module assente nella topologia attuale

Valore di segnalazione: Numero di componente: %1

Oggetto azion.: CU_S110-CAN, CU_S110-DP, CU_S110-PN

Effetto: NESSUNA

Tacitazione: NESSUNA

Causa: Durante il confronto della topologia, nella topologia di riferimento è stato rilevato un DRIVE-CLiQ Hub Module non presente nella topologia attuale.
Valore di avviso (r2124, interpretazione decimale):
Numero di componente del componente di riferimento aggiuntivo.

Rimedi: - Eliminare il DRIVE-CLiQ Hub Module nel progetto del software di messa in servizio e caricare la nuova configurazione nell'apparecchio di azionamento.
- Verificare la topologia attuale rispetto alla topologia di riferimento ed eventualmente adattarla.
- Controllare che i cavi DRIVE-CLiQ non presentino rotture o problemi di contatti.
- Controllare la tensione di alimentazione a 24 V.
- Testare la funzionalità del DRIVE-CLiQ Hub Module.
Nota:
Il software di messa in servizio offre eventualmente una diagnostica avanzata in "Topologia --> Visualizzazione topologia" (ad es. confronto valore riferimento/attuale).

A01486 Topologia: Confronto, componente DRIVE-CLiQ assente nella topologia attuale

Valore di segnalazione: Numero di componente: %1

Oggetto azion.: Tutti gli oggetti

Effetto: NESSUNA

Tacitazione: NESSUNA

Causa: Durante il confronto della topologia, nella topologia di riferimento è stato rilevato un componente DRIVE-CLiQ non presente nella topologia attuale.
Valore di avviso (r2124, interpretazione decimale):
Numero di componente del componente di riferimento aggiuntivo.

Rimedi: - Eliminare l'azionamento appartenente a questo componente nel progetto del software di messa in servizio e caricare la nuova configurazione nell'apparecchio di azionamento.
- Eliminare l'azionamento appartenente a questo componente nel progetto del software di messa in servizio e caricare la nuova configurazione nell'apparecchio di azionamento.
- Verificare la topologia attuale rispetto alla topologia di riferimento ed eventualmente adattarla.
- Controllare che i cavi DRIVE-CLiQ non presentino rotture o problemi di contatti.
- Controllare la tensione di alimentazione a 24 V.
- Verificare la funzionalità del componente.
Nota:
Il software di messa in servizio offre eventualmente una diagnostica avanzata in "Topologia --> Visualizzazione topologia" (ad es. confronto valore riferimento/attuale).

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

A01487 Topologia: Confronto, componente Option Slot assente nella topologia attuale

Valore di segnalazione: Numero di componente: %1

Oggetto azion.: CU_S110-CAN, CU_S110-DP, CU_S110-PN

Effetto: NESSUNA

Tacitazione: NESSUNA

Causa: Durante il confronto della topologia, nella topologia di riferimento è stato rilevata un'unità Option Slot non presente nella topologia attuale.
Valore di avviso (r2124, interpretazione decimale):
Numero di componente del componente di riferimento aggiuntivo.

Rimedi: - Eliminare la Option Board nel progetto del software di messa in servizio e caricare la nuova configurazione nell'apparecchio di azionamento.
- Riconfigurare l'apparecchio di azionamento nel progetto del software di messa in servizio e caricare la nuova configurazione nell'apparecchio di azionamento.
- Verificare la topologia attuale rispetto alla topologia di riferimento ed eventualmente adattarla.
- Verificare la funzionalità dell'Option Board.
Nota:
Il software di messa in servizio offre eventualmente una diagnostica avanzata in "Topologia --> Visualizzazione topologia" (ad es. confronto valore riferimento/attuale).

A01488 Topologia: Confronto, encoder EnDat assente nella topologia attuale

Valore di segnalazione: Numero di componente: %1

Oggetto azion.: Tutti gli oggetti

Effetto: NESSUNA

Tacitazione: NESSUNA

Causa: Durante il confronto della topologia, nella topologia di riferimento è stato rilevato un encoder EnDat non presente nella topologia attuale.
Valore di avviso (r2124, interpretazione decimale):
Numero di componente del componente di riferimento aggiuntivo.

Rimedi: - Riconfigurare l'azionamento appartenente all'encoder nel progetto del software di messa in servizio (configurazione encoder) e caricare la nuova configurazione nell'apparecchio di azionamento.
- Eliminare l'azionamento appartenente all'encoder nel progetto del software di messa in servizio e caricare la nuova configurazione nell'apparecchio di azionamento.
- Verificare la topologia attuale rispetto alla topologia di riferimento ed eventualmente adattarla.
Nota:
Il software di messa in servizio offre eventualmente una diagnostica avanzata in "Topologia --> Visualizzazione topologia" (ad es. confronto valore riferimento/attuale).

A01489 Topologia: Confronto, motore con DRIVE-CLiQ assente nella topologia attuale

Valore di segnalazione: Numero di componente: %1

Oggetto azion.: Tutti gli oggetti

Effetto: NESSUNA

Tacitazione: NESSUNA

Causa: Durante il confronto della topologia, nella topologia di riferimento è stato rilevato un motore con DRIVE-CLiQ non presente nella topologia attuale.
Valore di avviso (r2124, interpretazione decimale):
Numero di componente del componente di riferimento aggiuntivo.

Rimedi: - Eliminare l'azionamento appartenente a questo motore nel progetto del software di messa in servizio e caricare la nuova configurazione nell'apparecchio di azionamento.
- Eliminare l'azionamento appartenente a questo motore nel progetto del software di messa in servizio e caricare la nuova configurazione nell'apparecchio di azionamento.
- Verificare la topologia attuale rispetto alla topologia di riferimento ed eventualmente adattarla.
- Controllare che i cavi DRIVE-CLiQ non presentino rotture o problemi di contatti.
- Verificare la funzionalità del motore.
Nota:
Il software di messa in servizio offre eventualmente una diagnostica avanzata in "Topologia --> Visualizzazione topologia" (ad es. confronto valore riferimento/attuale).

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

F01505 (A) BICO: Impossibile stabilire l'interconnessione

Valore di segnalazione: Parametro: %1

Oggetto azion.: Tutti gli oggetti

Effetto: NESSUNO

Tacitazione: IMMEDIATAMENTE

Causa: È stato impostato un telegramma PROFIdrive (p0922).
Impossibile stabilire un'interconnessione contenuta nel telegramma.
Valore di anomalia (r0949, interpretazione decimale):
ricevitore parametro che doveva essere modificato.

Rimedi: Stabilire un'altra interconnessione.

Reazione a A: NESSUNA

Tacitazione per A: NESSUNA

A01507 (F, N) BICO: Presenti interconnessioni con oggetti inattivi

Valore di segnalazione: %1

Oggetto azion.: Tutti gli oggetti

Effetto: NESSUNA

Tacitazione: NESSUNA

Causa: Esistono interconnessioni BICO come ricevitore del segnale di un oggetto di azionamento inattivo o non operativo.
I parametri BI/CI interessati vengono elencati in r9498.
I relativi parametri BO/CO vengono elencati in r9499.
In r9491 e r9492 dell'oggetto di azionamento disattivato viene visualizzata la lista di interconnessioni BICO con altri oggetti di azionamento.
Nota:
r9498 e r9499 vengono descritti solo se p9495 viene impostato diverso da 0.
Valore di avviso (r2124, interpretazione decimale):
Numero di interconnessioni BICO trovate con oggetti di azionamento inattivi.

Rimedi: - Impostare centralmente con p9495 = 2 tutte le interconnessioni BICO aperte all'impostazione di fabbrica.
- Rendere nuovamente operativo o attivo l'oggetto di azionamento non operativo (reinnesto o attivazione di componenti).

Reazione a F: OFF2 (ENCODER, IASC / FRENO DC, NESSUNO, OFF1, OFF3, STOP1, STOP2)

Tacitazione per F: IMMEDIATAMENTE

Reazione a N: NESSUNA

Tacitazione per N: NESSUNA

A01508 BICO: Superate interconnessioni con oggetti inattivi

Valore di segnalazione: -

Oggetto azion.: Tutti gli oggetti

Effetto: NESSUNA

Tacitazione: NESSUNA

Causa: È stato superato il numero massimo di interconnessioni BICO (ricevitori del segnale) alla disattivazione di un oggetto di azionamento.
Alla disattivazione di un oggetto di azionamento, tutte le interconnessioni BICO (ricevitori del segnale) vengono elencate nei seguenti parametri:
- r9498[0...29]: elenco dei parametri BI/CI interessati.
- r9499[0...29]: elenco dei corrispondenti parametri BO/CO.

Rimedi: L'avviso scompare automaticamente quando in r9498[29] e r9499[29] non è immessa alcuna interconnessione BICO (valore = 0).
Attenzione:
Alla riattivazione dell'oggetto di azionamento tutte le interconnessioni BICO devono essere verificate ed eventualmente ripristinate.

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

F01510 BICO: La sorgente del segnale non è Float

Valore di segnalazione: Parametro: %1

Oggetto azion.: Tutti gli oggetti

Effetto: NESSUNO

Tacitazione: IMMEDIATAMENTE

Causa: L'uscita connettore desiderata non ha il tipo di dati corretto. Questa interconnessione non viene eseguita.
Valore di anomalia (r0949, interpretazione decimale):
numero di parametro su cui deve avvenire l'interconnessione (uscita connettore).

Rimedi: Interconnettere questo ingresso connettore con un'uscita connettore con tipo di dati Float.

F01511 (A) BICO: Interconnessione con normazione differente

Valore di segnalazione: Parametro: %1

Oggetto azion.: Tutti gli oggetti

Effetto: NESSUNO

Tacitazione: IMMEDIATAMENTE

Causa: È stata realizzata l'interconnessione BICO desiderata. Avviene tuttavia una conversione tra uscita BICO e ingresso BICO tramite i valori di riferimento.
- L'uscita BICO ha un'altra unità di normazione rispetto all'ingresso BICO.
- Segnalazione solo in caso di interconnessioni all'interno di un oggetto di azionamento.
Esempio:
L'uscita BICO ha come unità di normazione la tensione e l'ingresso BICO la corrente.
Tra uscita BICO e ingresso BICO viene quindi calcolato il fattore p2002/p2001.
p2002: contiene il valore di riferimento per la corrente
p2001: contiene il valore di riferimento per la tensione
Valore di anomalia (r0949, interpretazione decimale):
Numero di parametro dell'ingresso BICO (ricevitore del segnale).

Rimedi: Nessuna operazione necessaria.

Reazione a A: NESSUNA

Tacitazione per A: NESSUNA

F01512 BICO: Nessuna normazione presente

Valore di segnalazione: %1

Oggetto azion.: Tutti gli oggetti

Effetto: OFF2

Tacitazione: POWER ON

Causa: Si è tentato di calcolare un fattore di conversione per una normazione non esistente.
Valore di anomalia (r0949, interpretazione decimale):
Unità (ad es. corrispondente a SPEED) per la quale si è tentato di calcolare un fattore.

Rimedi: Creare la normazione o verificare il valore di trasferimento.

F01513 (A) BICO: Interconnessione estesa a DOv con normazione differente

Valore di segnalazione: Parametro: %1

Oggetto azion.: Tutti gli oggetti

Effetto: NESSUNO

Tacitazione: IMMEDIATAMENTE

Causa: È stata realizzata l'interconnessione BICO desiderata. Avviene tuttavia una conversione tra uscita BICO e ingresso BICO tramite i valori di riferimento.
Viene effettuata l'interconnessione tra diversi oggetti di azionamento e l'uscita BICO ha un'altra unità di normazione rispetto all'ingresso BICO oppure, se l'unità di normazione è uguale, ha valori di riferimento diversi.
Esempio 1:
Uscita BICO con unità di normazione tensione, ingresso BICO con unità di normazione corrente; l'uscita BICO e l'ingresso BICO si trovano in oggetti di azionamento diversi. Tra uscita BICO e ingresso BICO viene quindi calcolato il fattore p2002/p2001.

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

p2002: contiene il valore di riferimento per la corrente
p2001: contiene il valore di riferimento per la tensione
Esempio 2:
Uscita BICO con unità di normazione tensione nell'oggetto di azionamento 1 (DO1), ingresso BICO con unità di normazione tensione nell'oggetto di azionamento 2 (DO2). I valori di riferimento per la tensione (p2001) dei due oggetti di azionamento hanno valori differenti. Tra uscita BICO e ingresso BICO viene quindi calcolato il fattore p2001(DO1)/p2001(DO2).
p2001: contiene il valore di riferimento per la tensione dell'oggetto di azionamento 1, 2
Valore di anomalia (r0949, interpretazione decimale):
Numero di parametro dell'ingresso BICO (ricevitore del segnale).

Rimedi: Nessuna operazione necessaria.

Reazione a A: NESSUNA

Tacitazione per A: NESSUNA

A01514 (F) BICO: Errore di scrittura durante Reconnect

Valore di segnalazione: Parametro: %1

Oggetto azion.: Tutti gli oggetti

Effetto: NESSUNA

Tacitazione: NESSUNA

Causa: Durante il processo di Reconnect (ad es. nell'avviamento o nel download, ma può verificarsi anche nel funzionamento normale) è stato impossibile scrivere un parametro.
Esempio:
Durante la scrittura su un ingresso DWord-BICO nel secondo indice le aree di memoria si sovrappongono (ad es. p8861). Il parametro viene quindi ripristinato all'impostazione di fabbrica.
Valore di avviso (r2124, interpretazione decimale):
Numero di parametro dell'ingresso BICO (ricevitore del segnale).

Rimedi: Nessuna operazione necessaria.

Reazione a F: NESSUNO

Tacitazione per F: IMMEDIATAMENTE

F01515 (A) BICO: Scrittura parametri non consentita perché è attiva la priorità di comando

Valore di segnalazione: -

Oggetto azion.: SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Effetto: NESSUNO

Tacitazione: IMMEDIATAMENTE

Causa: Durante la modifica del numero di CDS o durante la copia di CDS è attiva la priorità di comando.

Rimedi: Eventualmente, restituire la priorità del comando e ripetere il processo.

Reazione a A: NESSUNA

Tacitazione per A: NESSUNA

A01590 (F) Azionamento: Intervallo di manutenzione motore scaduto

Valore di segnalazione: Causa dell'errore: %1 bin

Oggetto azion.: SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Effetto: NESSUNA

Tacitazione: NESSUNA

Causa: È stato raggiunto l'intervallo di manutenzione impostato per questo motore.
Valore di avviso (r2124, interpretazione decimale):
Numero di set di dati del motore.
Vedi anche: p0650 (Ore correnti di esercizio motore), p0651 (Intervallo di manutenzione ore d'esercizio motore)

Rimedi: Eseguire la manutenzione e impostare nuovamente l'intervallo di manutenzione (p0651).

Reazione a F: NESSUNO

Tacitazione per F: IMMEDIATAMENTE

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

F01600 SI CU: STOP A attivato

Valore di segnalazione: %1

Oggetto azion.: SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Effetto: OFF2

Tacitazione: IMMEDIATAMENTE (POWER ON)

Causa: La funzione "Safety Integrated" integrata nell'azionamento sulla Control Unit (CU) ha rilevato un errore e ha provocato uno STOP A (cancellazione degli impulsi tramite il tracciato di arresto Safety della Control Unit).
- La dinamizzazione forzata del tracciato di arresto Safety della Control Unit è fallita.
- Reazione conseguente all'anomalia F01611 (guasto in un canale di sorveglianza).

Valore di anomalia (r0949, interpretazione decimale):
0: Richiesta di arresto dal Motor Module.
1005: Impulsi cancellati anche se non è selezionato alcun STO e non è presente alcun comando interno STOP A.
1010: Impulsi abilitati anche se è selezionato STO o se è presente un comando interno STOP A.
1015: Risposta diversa della cancellazione sicura degli impulsi in caso di Motor Module collegato in parallelo.
9999: Reazione conseguente all'anomalia F01611.

Rimedi:
- Selezionare e deselezionare la coppia disinserita in sicurezza.
- Sostituire il Motor Module interessato.

Per il valore di anomalia = 9999:
- Eseguire la diagnostica per l'anomalia presente F01611.

Nota:
CU: Control Unit
MM: Motor Module
SI: Safety Integrated
STO: Safe Torque Off (coppia disinserita in sicurezza) / SH: Safe standstill (arresto sicuro)

F01611 SI CU: Guasto in un canale di sorveglianza

Valore di segnalazione: %1

Oggetto azion.: SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Effetto: NESSUNO (OFF1, OFF2, OFF3)

Tacitazione: IMMEDIATAMENTE (POWER ON)

Causa: La funzione "Safety Integrated" integrata nell'azionamento sulla Control Unit (CU) ha rilevato un errore nel confronto dati incrociato tra CU e Motor Module (MM) e ha provocato lo STOP F.
In seguito a questa anomalia, una volta trascorso il tempo di passaggio parametrizzato (p9658) si verifica l'anomalia F01600 (SI CU: STOP A attivato).
Valore di anomalia (r0949, interpretazione decimale):
0: Richiesta di arresto dal Motor Module.
1 ... 999:
Numero del dato confrontato in modo incrociato che ha provocato questa anomalia. Questo numero viene visualizzato anche in r9795.
1: Clock di sorveglianza SI (r9780, r9880).
2: Abilitazione funzioni sicure di SI (p9601, p9801). Solo i bit supportati vengono confrontati in modo incrociato.
3: Tempo di tolleranza commutazione SGE di SI (p9650, p9850).
4: Tempo di passaggio da STOP F a STOP A di SI (p9658, p9858)
5: Abilitazione comando di frenatura sicura di SI (p9602, p9802).
6: Abilitazione funzioni sicure di SI Motion (p9501, valore interno).
7: Tempo di ritardo SI della cancellazione impulsi in caso di Safe Stop 1 (p9652, p9852).
8: Indirizzo SI PROFIsafe (p9610, p9810).
9: Tempo di antirimbalzo SI per STO/SBC/SS1 (MM) (p9651, p9851).
10: tempo di ritardo SI per la cancellazione impulsi per ESR (p9697, p9897).
11: SI modo Safe Brake Adapter, collegamento BICO (p9621, p9821).
12: SI Safe Brake Adapter, tempo inserzione relè (p9622[0], p9822[0]).
13: SI Safe Brake Adapter, tempo disinserzione relè (p9622[1], p9822[1]).
1000: Timer contr. scaduto. Nel tempo di circa 5 x p9650 sono avvenute troppe operazioni di commutazione sul morsetto EP del Motor Module oppure tramite PROFIsafe/TM54F è stato emesso troppe volte STO (anche come reazione conseguente).
1001, 1002: Errore di inizializzazione timer di modifica / timer di controllo.
1900: errore CRC nel settore SAFETY.
1901: errore CRC nel settore ITCM.
1902: si è verificato un sovraccarico nel settore ITCM durante il funzionamento.

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

1950: Temperatura dell'unità al di fuori del campo di temperatura ammesso.
1951: Temperatura dell'unità non plausibile.
2000: Stato della selezione STO diverso sulla Control Unit e sul Motor Module.
2001: Risposta diversa della cancellazione sicura degli impulsi sulla Control Unit e sul Motor Module.
2002: Stato del timer di ritardo SS1 diverso sulla Control Unit e sul Motor Module.
2004: Stato diverso della selezione STO in caso di Motor Module collegato in parallelo.
2005: Risposta diversa della cancellazione sicura degli impulsi sulla Control Unit e sul Motor Module collegato in parallelo.
6000 ... 6999:
Errore nel comando PROFIsafe.
Per questi valori di anomalia vengono trasferiti segnali di comando failsafe (Failsafe Values) alle funzioni di sicurezza.
Il significato dei singoli valori dei messaggi è descritto nel messaggio Safety C01711 della Control Unit.

Rimedi:
Per il valore di anomalia = 1 ... 5 e 7 ... 999:
- Controllare il dato confrontato in modo incrociato che ha provocato STOP F.
- Eseguire un POWER ON per tutti i componenti (disinserzione/inserzione).
- Aggiornare il software del Motor Module.
- Aggiornare il software della Control Unit.

Per il valore di anomalia = 6:
- Eseguire un POWER ON per tutti i componenti (disinserzione/inserzione).
- Aggiornare il software del Motor Module.
- Aggiornare il software della Control Unit.

Per il valore di anomalia = 1000:
- Controllare il cablaggio del morsetto EP sul Motor Module (problemi di contatto).
- PROFIsafe: eliminare problemi di contatto/anomalie su master PROFIBUS/controller PROFINET.
- Controllare il cablaggio degli ingressi sicuri sul TM54F (problemi di contatto).

Per il valore di anomalia = 1001, 1002:
- Eseguire un POWER ON per tutti i componenti (disinserzione/inserzione).
- Aggiornare il software del Motor Module.
- Aggiornare il software della Control Unit.

Per il valore di anomalia = 1900, 1901, 1902:
- Eseguire un POWER ON per tutti i componenti (disinserzione/inserzione).
- Aggiornare il software della Control Unit.
- Sostituire la Control Unit.

Per il valore di anomalia = 2000, 2001, 2002, 2004, 2005:
- Controllare il tempo di tolleranza della commutazione SGE ed eventualmente aumentare il valore (p9650/p9850, p9652/p9852).
- Controllare il cablaggio degli ingressi orientati alla sicurezza (SGE) (problemi di contatto).
- Verificare le cause per la selezione STO in r9772. Quando le funzioni SMM sono attive (p9501 = 1) la selezione STO può avvenire anche attraverso queste funzioni.
- Sostituire il Motor Module interessato.

Per il valore di anomalia = 6000 ... 6999:
Vedere la descrizione dei valori dei messaggi per il messaggio Safety C01711.
Nota:
CU: Control Unit
EP: Enable Pulses (abilitazione impulsi)
MM: Motor Module
SGE: Ingresso orientato alla sicurezza
SI: Safety Integrated
SMM: Safe Motion Monitoring
SS1: Safe Stop 1 (corrisponde allo stop categoria 1 secondo EN60204)
STO: Safe Torque Off (coppia disinserita in sicurezza) / SH: Safe standstill (arresto sicuro)
ESR: Extended Stopping and Retract (arresto e svincolo ampliati)

F01612 SI CU: Ingressi STO diversi con parti di potenza collegate in parallelo

Valore di segnalazione: Causa dell'errore: %1 bin

Oggetto azion.: SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Effetto: NESSUNO (OFF1, OFF2, OFF3)

Tacitazione: IMMEDIATAMENTE (POWER ON)

Causa: La funzione "Safety Integrated" integrata nell'azionamento sulla Control Unit (CU) ha rilevato stati diversi degli ingressi STO combinati in AND in presenza di parti di potenza collegate in parallelo e ha attivato lo STOP F.

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

In seguito a questa anomalia, una volta trascorso il tempo di passaggio parametrizzato (p9658) si verifica l'anomalia F01600 (SI CU: STOP A attivato).
Valore di anomalia (r0949, interpretazione binaria):
Immagine binaria degli ingressi digitali della Control Unit utilizzati come sorgente di segnale per la funzione "Coppia disinserita in sicurezza".

Rimedi: - Controllare il tempo di tolleranza della commutazione SGE ed eventualmente aumentare il valore (p9650).
- Controllare il cablaggio degli ingressi orientati alla sicurezza (SGE) (problemi di contatto).
Nota:
CU: Control Unit
SGE: Ingresso orientato alla sicurezza
SI: Safety Integrated
STO: Safe Torque Off (coppia disinserita in sicurezza) / SH: Safe standstill (arresto sicuro)

N01620 (F, A) SI CU: Coppia disinserita in sicurezza attiva

Valore di segnalazione: -

Oggetto azion.: SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Effetto: NESSUNA

Tacitazione: NESSUNA

Causa: La funzione "Coppia disinserita in sicurezza" (STO) è stata selezionata sulla Control Unit (CU) mediante morsetto di ingresso ed è attiva.
Nota:
Questo messaggio non provoca una reazione di Stop Safety.

Rimedi: Nessuna operazione necessaria.
Nota:
CU: Control Unit
SI: Safety Integrated
STO: Safe Torque Off (coppia disinserita in sicurezza) / SH: Safe standstill (arresto sicuro)

Reazione a F: OFF2

Tacitazione per F: IMMEDIATAMENTE (POWER ON)

Reazione a A: NESSUNA

Tacitazione per A: NESSUNA

N01621 (F, A) SI CU: Safe Stop 1 attivo

Valore di segnalazione: -

Oggetto azion.: SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Effetto: NESSUNA

Tacitazione: NESSUNA

Causa: La funzione "Safe Stop 1" (SS1) è stata selezionata sulla Control Unit (CU) ed è attiva.
Nota:
Questo messaggio non provoca una reazione di Stop Safety.

Rimedi: Nessuna operazione necessaria.
Nota:
CU: Control Unit
SI: Safety Integrated
SS1: Safe Stop 1 (corrisponde allo stop categoria 1 secondo EN60204)

Reazione a F: OFF3

Tacitazione per F: IMMEDIATAMENTE (POWER ON)

Reazione a A: NESSUNA

Tacitazione per A: NESSUNA

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

F01625 SI CU: Funzionalità vitale nei dati Safety errata

Valore di segnalazione: %1

Oggetto azion.: SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Effetto: OFF2

Tacitazione: IMMEDIATAMENTE (POWER ON)

Causa: La funzione "Safety Integrated" integrata nell'azionamento sulla Control Unit (CU) ha rilevato un errore nel segnale di funzionalità vitale dei dati Safety tra CU e Motor Module (MM) e ha provocato lo STOP A.
- Comunicazione DRIVE-CLiQ disturbata o interrotta.
- Si è verificato un overflow degli intervalli di tempo del software Safety.
Valore di anomalia (r0949, interpretazione decimale):
Solo per la diagnostica errori interna Siemens.

Rimedi: - Selezionare e deselezionare la coppia disinserita in sicurezza.
- Eseguire un POWER ON per tutti i componenti (disinserzione/inserzione).
- Controllare se esistono anomalie nella comunicazione DRIVE-CLiQ tra la Control Unit e il Motor Module interessato ed eventualmente eseguire la diagnostica appropriata.
- Deselezionare le funzioni dell'azionamento non assolutamente necessarie.
- Ridurre il numero degli azionamenti.
- Controllare che l'installazione del quadro elettrico e la posa dei cavi siano conformi EMC.
Nota:
CU: Control Unit
MM: Motor Module
SI: Safety Integrated

F01630 SI CU: Comando di frenatura errato

Valore di segnalazione: %1

Oggetto azion.: SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Effetto: OFF2

Tacitazione: IMMEDIATAMENTE (POWER ON)

Causa: La funzione "Safety Integrated" integrata nell'azionamento sulla Control Unit (CU) ha rilevato un errore nel comando di frenatura e ha provocato lo STOP A.
Valore di anomalia (r0949, interpretazione decimale):
Per il valore di anomalia = 10, 11:
Errore nel processo "Apri freno".
- Parametro p1278 impostato in modo errato.
- Freno non collegato o rottura del cavo (verificare se con p1278 = 1 e p9602/p9802 = 0 (SBC disattivato) il freno si apre).
- Cortocircuito verso terra.
Per il valore di anomalia = 20:
Errore nello stato "Freno aperto".
- Cortocircuito nell'avvolgimento del freno.
Per il valore di anomalia = 30, 31:
Errore nel processo "Chiudi freno".
- Freno non collegato o rottura del cavo (verificare se con p1278 = 1 e p9602/p9802 = 0 (SBC disattivato) il freno si apre).
- Cortocircuito nell'avvolgimento del freno.
Per il valore di anomalia = 40:
Errore nello stato "Freno chiuso".
Per il valore di anomalia = 50:
Errore nel comando di frenatura della Control Unit o disturbo della comunicazione tra Control Unit e Motor Module (diagnostica del comando di frenatura).
Per il valore di anomalia = 80:
SafeBrakeAdapter: Errore nel comando di frenatura della Control Unit o disturbo della comunicazione tra Control Unit e Motor Module (diagnostica del comando di frenatura).
Nota:
tutti i valori di anomalia possono avere le seguenti cause:
- Schermatura del cavo del motore non collegata correttamente.
- Difetto nel circuito di comando di frenatura del Motor Module.

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

Rimedi:
- Controllare il parametro p1278 (con SBC è ammesso soltanto p1278 = 0).
- Selezionare e deselezionare la coppia disinserita in sicurezza.
- Controllare la connessione del freno di stazionamento motore.
- Controllare il funzionamento del freno di stazionamento motore.
- Controllare se esistono anomalie nella comunicazione DRIVE-CLiQ tra la Control Unit e il Motor Module interessato ed eventualmente eseguire la diagnostica appropriata.
- Verificare la conformità EMC dell'installazione del quadro elettrico e della posa dei cavi (ad es. collegare la schermatura del cavo motore e dei conduttori dei freni alla lamiera di schermatura o avvitare il connettore motore sulla carcassa).
- Sostituire il Motor Module interessato.

Funzionamento con Safe Brake Module o Safe Brake Adapter:
- Controllare il collegamento del Safe Brake Module o del Safe Brake Adapter.
- Sostituire il Safe Brake Module o il Safe Brake Adapter.

Nota:
CU: Control Unit
SBC: Safe Brake Control (comando di frenatura sicuro)
SI: Safety Integrated

F01649 SI CU: Errore software interno

Valore di segnalazione: %1

Oggetto azion.: SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Effetto: OFF2

Tacitazione: IMMEDIATAMENTE (POWER ON)

Causa: Si è verificato un errore interno nel software Safety Integrated sulla Control Unit.
Nota:
Questa anomalia provoca uno STOP A non tacitabile.
Valore di anomalia (r0949, interpretazione esadecimale):
Solo per la diagnostica errori interna Siemens.

Rimedi:
- Eseguire un POWER ON per tutti i componenti (disinserzione/inserzione).
- Ripetere la messa in servizio della funzione "Safety Integrated" ed eseguire un POWER ON.
- Aggiornare il firmware della Control Unit a una versione più recente.
- Contattare la hotline.
- Sostituire la Control Unit.

Nota:
CU: Control Unit
MM: Motor Module
SI: Safety Integrated

F01650 SI CU: Prova di collaudo necessaria

Valore di segnalazione: %1

Oggetto azion.: Tutti gli oggetti

Effetto: OFF2

Tacitazione: IMMEDIATAMENTE (POWER ON)

Causa: La funzione "Safety Integrated" integrata nell'azionamento sulla Control Unit richiede una prova di collaudo.
Nota:
Questa anomalia provoca un STOP A tacitabile.
Valore di anomalia (r0949, interpretazione decimale):
130: Mancano i parametri Safety per il Motor Module.
Nota:
Questo valore di anomalia viene sempre emesso alla prima messa in servizio di Safety Integrated.
1000: Checksum di riferimento e attuale sulla Control Unit non identiche (avviamento).
- Almeno un dato della checksum è errato.

2000: Checksum di riferimento e attuale sulla Control Unit non identiche (modalità di messa in servizio).
- Checksum di riferimento sulla Control Unit non immessa correttamente (p9799 diverso da r9798).
- Durante la disattivazione delle funzioni di sicurezza, p9501 o p9503 non è stato cancellato.

2001: Checksum di riferimento e attuale sul Motor Module non identiche (modalità di messa in servizio).
- Checksum di riferimento sul Motor Module non immessa correttamente (p9899 diverso da r9898).
- Durante la disattivazione delle funzioni di sicurezza, p9501 o p9503 non è stato cancellato.

2002: Abilitazione funzioni sicure diversa tra Control Unit e Motor Module (p9601 diverso da p9801).

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

2003: Prova di collaudo necessaria a causa della modifica di un parametro Safety.
2004: Necessità di un test di collaudo a causa del download di un progetto con funzioni Safety abilitate.
2005: Il registro Safety ha rilevato che una checksum funzionale Safety è stata modificata. È necessaria una prova di collaudo.
2010: Abilitazione comando di frenatura sicuro diversa tra Control Unit e Motor Module (p9602 diverso da p9802).
2020: Errore nel salvataggio dei parametri Safety per il Motor Module.
3003: Prova di collaudo necessaria a causa della modifica di un parametro Safety riferito all'hardware.
3005: Il registro Safety ha rilevato che si è modificata una checksum Safety riferita all'hardware. È necessaria una prova di collaudo.
9999: Reazione conseguente ad un'altra anomalia Safety verificatasi nella fase di avviamento che richiede una prova di collaudo.

Rimedi:

Per il valore di anomalia = 130:
- Eseguire la messa in servizio Safety.

Per il valore di anomalia = 1000:
- Eseguire ripetutamente la messa in servizio Safety.
- Sostituire la scheda di memoria o la Control Unit.

Per il valore di anomalia = 2000:
- Verificare i parametri Safety sulla Control Unit e adeguare la checksum di riferimento (p9799).

Per il valore di anomalia = 2001:
- Verificare i parametri Safety sul Motor Module e adeguare la checksum di riferimento (p9899).

Per il valore di anomalia = 2002:
- Verificare l'abilitazione delle funzioni sicure sulla Control Unit e sul Motor Module (p9601 = p9801).

Per il valore di anomalia = 2003, 2004, 2005:
- Eseguire la prova di collaudo e produrre il relativo certificato.

La procedura per la prova di collaudo e un esempio di certificato di collaudo sono riportati nella seguente documentazione:
SINAMICS S120 Manuale di guida alle funzioni, Safety Integrated
L'anomalia con il valore di anomalia 2005 può essere tacitata solo se la funzione "STO" è deselezionata.

Per il valore di anomalia = 2010:
- Verificare l'abilitazione del comando di frenatura sicuro sulla Control Unit e sul Motor Module (p9602 = p9802).

Per il valore di anomalia = 2020:
- Eseguire ripetutamente la messa in servizio Safety.
- Sostituire la scheda di memoria o la Control Unit.

Per il valore di anomalia = 3003:
- Eseguire i test funzionali per l'hardware modificato e redigere il protocollo di collaudo.

La procedura per la prova di collaudo e un esempio di certificato di collaudo sono riportati nella seguente documentazione:
SINAMICS S120 Manuale di guida alle funzioni, Safety Integrated

Per il valore di anomalia = 3005:
- Eseguire i test funzionali per l'hardware modificato e redigere il protocollo di collaudo.

L'anomalia con il valore di anomalia 3005 può essere tacitata solo se la funzione "STO" è deselezionata.

Per il valore di anomalia = 9999:
- Eseguire la diagnostica per l'altra anomalia Safety presente.

Nota:
CU: Control Unit
MM: Motor Module
SI: Safety Integrated
STO: Safe Torque Off (coppia disinserita in sicurezza)
Vedi anche: p9799 (SI Checksum di riferimento parametri SI (Control Unit)), p9899 (SI Checksum di riferimento parametri SI (processore 2))

F01651 SI CU: Sincronizzazione degli intervalli di tempo Safety fallita

Valore di segnalazione: %1

Oggetto azion.: SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Effetto: OFF2

Tacitazione: IMMEDIATAMENTE (POWER ON)

Causa: La funzione "Safety Integrated" richiede una sincronizzazione degli intervalli di tempo Safety tra la Control Unit (CU) e il Motor Module (MM) e tra la Control Unit e il PLC sovraordinato. Questa sincronizzazione è fallita.
Nota:
Questa anomalia provoca uno STOP A non tacitabile.

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

Valore di anomalia (r0949, interpretazione decimale):
121:
- Con la funzione SINUMERIK Safety Integrated abilitata, sulla CU/NX è stato eseguito un avviamento a caldo lato azionamento.
- Con la funzione SINUMERIK Safety Integrated abilitata, su un oggetto di azionamento della CU è stata selezionata la funzione "Ripristino impostazioni di fabbrica" ed è stato attivato un avviamento a caldo lato azionamento.
150:
- Anomalia nella sincronizzazione con il master PROFIBUS.
Tutti gli altri valori:
- Solo per la diagnostica errori interna Siemens.
Vedi anche: p9510 (SI Motion master PROFIBUS a sincronismo di clock)

Rimedi: Per il valore di anomalia = 121:
- Eseguire un POWER ON / avviamento a caldo per il controllore sovraordinato e SINAMICS.
Per il valore di anomalia = 150:
- Controllare ed eventualmente correggere l'impostazione di p9510 (SI Motion master PROFIBUS con sincronismo di clock).
In linea generale:
- Eseguire un POWER ON per tutti i componenti (disinserzione/inserzione).
- Aggiornare il software del Motor Module.
- Aggiornare il software della Control Unit.
- Aggiornare il software del controllore sovraordinato.
Nota:
CU: Control Unit
MM: Motor Module
SI: Safety Integrated

F01652 SI CU: Clock di sorveglianza non ammesso

Valore di segnalazione: %1

Oggetto azion.: SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Effetto: OFF2

Tacitazione: IMMEDIATAMENTE (POWER ON)

Causa: Uno dei clock di sorveglianza Safety Integrated non è consentito:
- Il clock di sorveglianza Safety Integrated, integrato nell'azionamento, non può essere rispettato a causa delle condizioni di comunicazione richieste nel sistema.
- Il clock di sorveglianza per le sorveglianze sicure del movimento con il controllore sovraordinato non è consentito (p9500).
- Il tempo di campionamento per il regolatore di corrente (p0112, p0115) non può essere supportato.
Nota:
Questa anomalia provoca uno STOP A non tacitabile.
Valore di anomalia (r0949, interpretazione decimale):
- Con sorveglianza SI integrata nell'azionamento abilitata (p9601/p9801 > 0):
Impostazione minima per il clock di sorveglianza (in µs).
- Per sorveglianza di movimento abilitata (p9501 > 0):
100: Non è stato trovato un clock di sorveglianza adatto.
101: Il clock di sorveglianza è un multiplo intero del clock di rilevamento del valore attuale.
102: Si è verificato un errore durante la trasmissione del clock DP al Motor Module (MM).
103: Si è verificato un errore durante la trasmissione del clock DP al Sensor Module.
104,105:
- Il quadruplo del tempo di campionamento del regolatore di corrente è maggiore di 1 ms nel funzionamento con PROFIBUS non sincrono al clock.
- Il quadruplo del tempo di campionamento del regolatore di corrente è maggiore del clock DP nel funzionamento con PROFIBUS sincrono al clock.
- Il clock DP non è un multiplo intero del tempo di campionamento del regolatore di corrente.
106: Il clock di sorveglianza non corrisponde al clock di sorveglianza di TM54F.
107: Il quadruplo del tempo di campionamento del regolatore di corrente è maggiore del clock di rilevamento del valore attuale (p9511) oppure il clock di rilevamento del valore attuale non è un multiplo intero del tempo di campionamento del regolatore di corrente.
108: Il clock di rilevamento del valore attuale non è impostabile su questo componente.
109: Se le funzioni di sorveglianza del movimento sono parametrizzate senza encoder (p9506), il clock di rilevamento del valore attuale (p9511) deve essere uguale al clock del regolatore di corrente.

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

110: Il clock di rilevamento del valore attuale (p9511) in caso di Safety con encoder (p9506 = 0) è inferiore a 2 ms per questa Control Unit (ad es. CU305).

Rimedi: Con sorveglianza SI integrata nell'azionamento abilitata (p9601/p9801 > 0):
- Aggiornare il software della Control Unit.
Con la sorveglianza di movimento abilitata (p9501 > 0):
- Correggere il clock di sorveglianza (p9500) ed eseguire un POWER ON.
Per il valore di anomalia = 101:
- Il clock di rilevamento del valore attuale corrisponde al clock del regolatore di posizione o al clock DP (impostazione di fabbrica).
- Per le funzioni di sorveglianza del movimento integrate nell'azionamento (p9601/p9801Bit 2 = 1) è possibile parametrizzare il clock di rilevamento del valore attuale direttamente in p9511/p9311.
Per il valore di anomalia = 104, 105:
- Impostare un proprio clock di rilevamento del valore attuale in p9511.
- Limitare il funzionamento a due azionamenti vettoriali al massimo. Con impostazione standard in p0112, p0115 il tempo di campionamento del regolatore di corrente viene automaticamente ridotto a 250 µs. Se sono stati modificati i valori standard, il tempo di campionamento del regolatore di corrente (p0112, p0115) deve essere adeguatamente impostato.
- Aumentare il clock DP nel funzionamento con PROFIBUS a sincronismo di clock, in modo da ottenere un rapporto di clock tra clock DP e tempo di campionamento del regolatore di corrente di almeno 4:1 e che sia un numero intero. È raccomandato un rapporto di clock di almeno 8:1.
- Per la versione del firmware 2.5 accertarsi che nell'azionamento il parametro p9510 sia impostato = 1 (funzionamento in sincronismo di clock).
Per il valore di anomalia = 106:
- Impostare i parametri per i clock di sorveglianza in modo uguale (p10000 e p9500 / p9300).
Per il valore di anomalia = 107:
- Impostare un clock di rilevamento del valore attuale adeguato al clock del rilevatore di corrente in p9511. È raccomandato un rapporto di clock di almeno 8:1.
Per il valore di anomalia = 108:
- Impostare un clock di rilevamento del valore attuale adeguato in p9511.
- Se durante il funzionamento con PROFIBUS isocrono il clock DP viene utilizzato come clock di rilevamento del valore attuale (p9511 = 0), è necessario progettare un clock DP idoneo.
Sul D410 deve essere parametrizzato un multiplo idoneo del clock DP (ad es. 1, 2, 3, 4, 5, 6, 8, 10). Altrimenti occorre impostare il clock a un valore inferiore a 8 ms.
Per il valore di anomalia = 109:
- Impostare il clock di rilevamento del valore attuale in p9511 uguale al clock del regolatore di corrente (p115).
Per il valore di anomalia = 110:
- Impostare il clock di rilevamento del valore attuale in p9511 maggiore o uguale a 2 ms.
Nota:
CU: Control Unit
MM: Motor Module
SI: Safety Integrated

F01653 SI CU: Progettazione PROFIBUS errata

Valore di segnalazione: %1

Oggetto azion.: SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Effetto: NESSUNO (OFF1, OFF2, OFF3)

Tacitazione: IMMEDIATAMENTE (POWER ON)

Causa: La progettazione PROFIBUS per il funzionamento delle funzioni di sorveglianza Safety Integrated con un controllore sovraordinato (SINUMERIK o F-PLC) è errata.
Nota:
Questa anomalia provoca nelle funzioni Safety abilitate uno STOP A non tacitabile.
Valore di anomalia (r0949, interpretazione decimale):
200: Non è progettato alcuno slot Safety per i dati ricevuti dal controllore.
210, 220: Lo slot Safety progettato per i dati ricevuti dal controllore ha un formato sconosciuto.
230: Lo slot Safety progettato per i dati ricevuti da F-PLC ha una lunghezza errata.
231: Lo slot Safety progettato per i dati ricevuti da F-PLC ha una lunghezza errata.
240: Lo slot Safety progettato per i dati ricevuti da SINUMERIK ha una lunghezza errata.
250: Nel controllo F sovraordinato è progettato uno slot PROFIsafe, ma PROFIsafe non è abilitato nell'azionamento.
300: Non è progettato alcuno slot Safety per i dati inviati al controllore.
310, 320: Lo slot Safety progettato per i dati inviati al controllore ha un formato sconosciuto.
330: Lo slot Safety progettato per i dati inviati a F-PLC ha una lunghezza errata.

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

331: Lo slot Safety progettato per i dati inviati a F-PLC ha una lunghezza errata.
340: Lo slot Safety progettato per i dati inviati a SINUMERIK ha una lunghezza errata.

Rimedi: In generale vale:
- Controllare la progettazione PROFIBUS dello slot Safety sul lato master ed eventualmente correggerla.
- Aggiornare il software della Control Unit.

Per il valore di anomalia = 250:
- Eliminare la progettazione PROFIsafe nel controllo F sovraordinato o abilitare PROFIsafe nell'azionamento.

Per il valore di anomalia = 231, 331:
- In F-PLC configurare il telegramma PROFIsafe adatto alla parametrizzazione.

Per p9501.30 = 1 (F-DI via PROFIsafe abilitato) vale: il telegramma PROFIsafe 900 deve essere configurato.
Per p9501.30 = 0 (F-DI via PROFIsafe non abilitato) vale: il telegramma PROFIsafe 30 deve essere configurato.

F01655 SI CU: Compensazione delle funzioni di sorveglianza

Valore di segnalazione: %1

Oggetto azion.: SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Effetto: OFF2

Tacitazione: IMMEDIATAMENTE (POWER ON)

Causa: Si è verificato un errore nella compensazione delle funzioni di sorveglianza Safety Integrated di Control Unit (CU) e Motor Module (MM). Control Unit e Motor Module non hanno potuto determinare un blocco comune di funzioni di sorveglianza SI supportate.
- Comunicazione DRIVE-CLiQ disturbata o interrotta.
- Versioni software Safety Integrated di Control Unit e Motor Module incompatibili.

Nota:
Questa anomalia provoca uno STOP A non tacitabile.
Valore di anomalia (r0949, interpretazione esadecimale):
Solo per la diagnostica errori interna Siemens.

Rimedi:
- Eseguire un POWER ON per tutti i componenti (disinserzione/inserzione).
- Aggiornare il software del Motor Module.
- Aggiornare il software della Control Unit.
- Controllare che l'installazione del quadro elettrico e la posa dei cavi siano conformi EMC.

Nota:
CU: Control Unit
MM: Motor Module
SI: Safety Integrated

F01656 SI CU: Parametro Motor Module errato

Valore di segnalazione: %1

Oggetto azion.: SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Effetto: OFF2

Tacitazione: IMMEDIATAMENTE (POWER ON)

Causa: Si è verificato un errore nell'accesso ai parametri Safety Integrated per il Motor Module (MM) nella memoria non volatile.
Nota:
Questa anomalia provoca un STOP A tacitabile.
Valore di anomalia (r0949, interpretazione decimale):
129:
- Parametri Safety per il Motor Module danneggiati.
- L'azionamento con funzioni di sicurezza abilitate è stato forse copiato offline con il software di messa in servizio ed il progetto scaricato.

131: Errore software interno del Motor Module.
132: Disturbi di comunicazione nel caricamento e nello scaricamento di parametri Safety per il Motor Module.
255: Errore software interno della Control Unit.

Rimedi:
- Eseguire una nuova messa in servizio Safety.
- Aggiornare il software della Control Unit.
- Aggiornare il software del Motor Module.
- Sostituire la scheda di memoria o la Control Unit.

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

Per il valore di anomalia = 129:
- Attivare la modalità di messa in servizio Safety (p0010 = 95).
- Adeguare l'indirizzo PROFIsafe (p9610).
- Avviare la funzione di copia per il parametro SI (p9700 = D0 hex).
- Confermare la modifica dati (p9701 = DC hex).
- Chiudere la modalità di messa in servizio Safety (p0010 = 0).
- Eseguire un salvataggio di tutti i parametri (p0977 = 1 oppure "Copia da RAM a ROM").
- Eseguire un POWER ON per tutti i componenti (disinserzione/inserzione).

Per il valore di anomalia = 132:
- Controllare che l'installazione del quadro elettrico e la posa dei cavi siano conformi EMC.

Nota:
CU: Control Unit
MM: Motor Module
SI: Safety Integrated

F01659 SI CU: Richiesta di scrittura parametri rifiutata

Valore di segnalazione: %1

Oggetto azion.: SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Effetto: OFF2

Tacitazione: IMMEDIATAMENTE (POWER ON)

Causa: Il job di scrittura per uno o più dei parametri Safety Integrated sulla Control Unit (CU) è stato rifiutato.
Nota:
Questa anomalia non provoca una reazione di Stop Safety.
Valore di anomalia (r0949, interpretazione decimale):
1: La password Safety Integrated non è impostata.
2: È stato selezionato il ripristino dei parametri dell'azionamento. I parametri di Safety Integrated non sono stati reimpostati perché Safety Integrated è già abilitato.
3: L'ingresso STO cablato si trova in modalità simulazione.
10: Si è tentato di abilitare la funzione STO anche se questa non può essere supportata.
11: Si è tentato di abilitare la funzione SBC anche se questa non può essere supportata.
12: Si è tentato di abilitare la funzione SBC anche se questa non può essere supportata in caso di collegamento in parallelo.
13: Si è tentato di abilitare la funzione SS1 anche se questa non può essere supportata.
14: È stato eseguito il tentativo di abilitare la comunicazione PROFIsafe, anche se questa non è supportata o la versione utilizzata del driver PROFIsafe è diversa nella CU e nel MM.
15: Si è tentato di abilitare le sorveglianze di movimento integrate nell'azionamento anche se queste non possono essere supportate.
16: Si è tentato di abilitare la funzione STO anche se questa non può essere supportata con protezione di tensione interna abilitata (p1231).
17: Si è tentato di abilitare la funzione PROFIsafe anche se questa non può essere supportata in caso di collegamento in parallelo.
18: Si è tentato di abilitare la funzione PROFIsafe per Basic Functions anche se non può essere supportata.
19: Si è tentato di abilitare l'SBA (Safe Brake Adapter) anche se non può essere supportato.
20: Si è tentato di abilitare le sorveglianze di movimento integrate nell'azionamento e la funzione STO, entrambe con comando tramite F-DI.
21: Si è tentato di abilitare le sorveglianze di movimento integrate nell'azionamento in presenza di collegamento in parallelo, anche se queste non possono essere supportate.
22: Si è tentato di abilitare le funzioni Safety Integrated anche se queste non possono essere supportate dal Power Module collegato.
23: Si è tentato di abilitare il ritardo della cancellazione impulsi per ESR, sebbene questa funzione non possa essere supportata.
Vedi anche: p0970 (Azionamento, ripristinare parametri), p3900 (Conclusione messa in servizio rapida), r9771 (SI Funzioni comuni (processore 1)), r9871 (SI Funzioni comuni (processore 2))

Rimedi: Per il valore di anomalia = 1:
- Impostare la password Safety Integrated (p9761).

Per il valore di anomalia = 2:
- Bloccare Safety Integrated (p9501, p9601) o ripristinare i parametri Safety (p0970 = 5), quindi ripetere il reset dei parametri dell'azionamento.

Per il valore di anomalia = 3:
- Modalità simulazione per l'ingresso digitale terminata (p0795).

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

Per il valore di anomalia = 10, 11, 12, 13, 14, 15, 17, 18, 19, 21, 22 , 23:
- Controllare se esistono anomalie nella compensazione delle funzioni Safety tra la Control Unit e il Motor Module interessato (F01655, F30655) ed eventualmente eseguire la diagnostica appropriata.
- Utilizzare un Motor Module che supporti la funzione desiderata.
- Aggiornare il software del Motor Module.
- Aggiornare il software della Control Unit.
Per il valore di anomalia = 16:
- Bloccare la protezione di tensione interna (p1231).
Per il valore di anomalia = 20:
- Correggere impostaz. in p9601.
Per il valore di anomalia = 22:
- Utilizzare un Power Module che supporti le funzioni Safety Integrated.
Nota:
CU: Control Unit
ESR: Extended Stop and Retract (arresto e svincolo ampliati)
MM: Motor Module
SBA: Safe Brake Adapter
SBC: Safe Brake Control (comando di frenatura sicuro)
SI: Safety Integrated
SS1: Safe Stop 1 (corrisponde allo stop categoria 1 secondo EN60204)
STO: Safe Torque Off (coppia disinserita in sicurezza) / SH: Safe standstill (arresto sicuro)
Vedi anche: p9501 (SI Motion, abilitazione funzioni sicure (processore 1)), p9601 (SI Abilitazione funzioni integrate nell'azionam. (processore 1)), p9761 (SI Immissione password), p9801 (SI Abilitazione funzioni integrate nell'azionam. (processore 2))

F01660 SI CU: Funzioni sicure non supportate

Valore di segnalazione: -

Oggetto azion.: SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Effetto: OFF2

Tacitazione: IMMEDIATAMENTE (POWER ON)

Causa: Il Motor Module (MM) non supporta le funzioni di sicurezza (ad es. versione del Motor Module non adeguata). Non è possibile la messa in servizio della Safety Integrated.
Nota:
Questa anomalia non provoca una reazione di Stop Safety.

Rimedi: - Utilizzare un Motor Module che supporta le funzioni sicure.
- Aggiornare il software del Motor Module.
Nota:
CU: Control Unit
MM: Motor Module
SI: Safety Integrated

F01662 Errore comunicazione interna

Valore di segnalazione: %1

Oggetto azion.: Tutti gli oggetti

Effetto: OFF2

Tacitazione: POWER ON

Causa: Si è verificato un errore nella comunicazione interna dell'unità.
Valore di anomalia (r0949, interpretazione esadecimale):
Solo per la diagnostica errori interna Siemens.

Rimedi: - Eseguire un POWER ON (disinserzione/inserzione).
- Aggiornare il firmware a una nuova versione.
- Contattare la hotline.

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

F01663 SI CU: Copia dei parametri SI rifiutata

Valore di segnalazione: -

Oggetto azion.: SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Effetto: OFF2

Tacitazione: IMMEDIATAMENTE (POWER ON)

Causa: In p9700 è stato salvato o immesso offline uno dei seguenti valori: 87 o 208.
All'avvio viene effettuato il tentativo di copiare i parametri SI dalla Control Unit al Motor Module. Sulla Control Unit, tuttavia, non è selezionata nessuna funzione sicura (p9501 = 0, p9601 = 0). L'operazione di copia pertanto non è possibile.
Nota:
Questa anomalia non provoca una reazione di Stop Safety.
Vedi anche: p9700 (SI Motion, funzione di copia)

Rimedi: - Impostare p9700 = 0.
- Verificare ed eventualmente correggere p9501e p9601.
- Riavviare la funzione di copia immettendo i valori corretti in p9700.

F01664 SI CU: Nessun aggiornamento automatico del firmware

Valore di segnalazione: %1

Oggetto azion.: SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Effetto: OFF2

Tacitazione: IMMEDIATAMENTE (POWER ON)

Causa: All'avviamento è stato rilevato che la funzione "Update del firmware automatico" (p7826 = 1) non è attivata.
Questa funzione è tuttavia indispensabile per eseguire l'update/downgrade automatico del firmware onde evitare una combinazione non consentita delle versioni quando vengono abilitate le funzioni Safety.
Nota:
Questa anomalia non provoca una reazione di Stop Safety.

Rimedi: Con le funzioni di sicurezza abilitate (p9501 <> 0 e/o p9601 <> 0):
1. Attivare la funzione "Update del firmware automatico" (p7826 = 1).
2. Salvare il parametro (p0977 = 1) ed eseguire un POWER ON.
Alla disattivazione delle funzioni di sicurezza (p9501 = 0, p9601 = 0) è possibile tacitare l'anomalia dopo essere usciti dalla modalità Messa in servizio Safety.

F01665 SI CU: Sistema guasto

Valore di segnalazione: %1

Oggetto azion.: SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Effetto: OFF2

Tacitazione: IMMEDIATAMENTE

Causa: È stato rilevato un guasto nel sistema prima dell'ultimo avviamento o durante l'avviamento corrente. È stato eventualmente eseguito un nuovo avvio (Reset).
Valore di anomalia (r0949, interpretazione esadecimale):
200000 hex, 400000 hex, 8000yy hex (yy qualsiasi):
- Errore durante avvio/funzionamento corrente.
800004 hex:
- I parametri p9500/p9300 in alcuni casi non sono uguali. Viene inoltre visualizzato il messaggio Safety C01711/C30711.
Altri valori:
- Guasto prima dell'ultimo avviamento nel sistema.

Rimedi: - Eseguire un POWER ON (disinserzione/inserzione).
- Aggiornare il firmware a una nuova versione.
- Contattare la hotline.
Per il valore di anomalia = 200000 hex, 400000 hex, 8000yy hex (yy qualsiasi):
- Accertarsi che la Control Unit sia collegata al Power Module.
Valore di anomalia = 800004 hex:
- Verificare che i parametri p9500/p9300 siano identici.

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

A01666 (F) SI Motion CU: Segnale 1 statico su F-DI per tacitazione sicura

Valore di segnalazione: -

Oggetto azion.: SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Effetto: NESSUNA

Tacitazione: NESSUNA

Causa: Sull'F-DI parametrizzato in p10006 si trova un segnale logico 1 per un periodo superiore a 10 secondi.
Se sull'F-DI non viene eseguita nessuna tacitazione per la tacitazione sicura, deve trovarsi un segnale logico 0 statico. Questo permette di evitare una tacitazione sicura involontaria (o il segnale "Internal Event Acknowledge") nel caso in cui si verifichi la rottura di un conduttore o il rimbalzo di uno dei due ingressi digitali.

Rimedi: Impostare l'ingresso digitale fail-safe (F-DI) sul segnale logico 0 (p10006).
Nota:
F-DI: Failsafe Digital Input (ingresso digitale a prova d'errore)

Reazione a F: NESSUNO

Tacitazione per F: IMMEDIATAMENTE

A01669 (F, N) SI Motion: combinazione motore-parte di potenza svantaggiosa

Valore di segnalazione: %1

Oggetto azion.: SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Effetto: NESSUNA

Tacitazione: NESSUNA

Causa: La combinazione utilizzata di motore e parte di potenza non è adatta all'impiego delle sorveglianze di movimento sicure.
Valore di avviso (r2124, interpretazione decimale):
Numero del set di dati del motore che ha causato l'errore.

Rimedi: Utilizzare una parte di potenza meno potente o un motore più potente.

Reazione a F: NESSUNO (OFF1, OFF2, OFF3)

Tacitazione per F: IMMEDIATAMENTE (POWER ON)

Reazione a N: NESSUNA

Tacitazione per N: NESSUNA

F01670 SI Motion: Parametrizzazione Sensor Module non valida

Valore di segnalazione: %1

Oggetto azion.: SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Effetto: OFF2

Tacitazione: IMMEDIATAMENTE (POWER ON)

Causa: La parametrizzazione di un Sensor Module impiegato per Safety Integrated non è ammessa.
Nota:
Questa anomalia provoca uno STOP A non tacitabile.
Valore di anomalia (r0949, interpretazione decimale):
1: Non è stato parametrizzato un encoder per Safety Integrated.
2: È stato parametrizzato un encoder per Safety Integrated che non dispone di una traccia A/B (seno/coseno).
3: Il set di dati dell'encoder selezionato per Safety Integrated non è ancora valido.
4: Nella comunicazione con l'encoder si è verificato un errore.
5: Numero di bit rilevanti nella posizione grossolana non valido.
6: Configurazione encoder DRIVE-CLiQ non valida.
10: In un encoder utilizzato per Safety Integrated non tutti i set di dati dell'azionamento (DDS) sono associati allo stesso set di dati dell'encoder (EDS) (da p0187 a p0189).

Rimedi: Per il valore di anomalia = 1, 2:
- Utilizzare e parametrizzare l'encoder supportato da Safety Integrated (encoder con traccia A/B seno, p0404.4 = 1).
Per il valore di anomalia = 3:
- Controllare se la messa in servizio dell'apparecchio o dell'azionamento è attiva ed eventualmente chiuderla (p0009 = p00010 = 0), salvare i parametri (p0971 = 1) ed eseguire un POWER ON.
Per il valore di anomalia = 4:
- Controllare se esistono anomalie nella comunicazione DRIVE-CLiQ tra la Control Unit e il Sensor Module interessato ed eventualmente eseguire la diagnostica appropriata.

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

Per il valore di anomalia = 10:
- Compensare l'assegnazione EDS di tutti gli encoder utilizzati per Safety Integrated (da p0187 a p0189).
Nota:
SI: Safety Integrated

F01671 SI Motion: Parametrizzazione encoder errata

Valore di segnalazione: %1

Oggetto azion.: SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Effetto: OFF2

Tacitazione: IMMEDIATAMENTE (POWER ON)

Causa: La parametrizzazione dell'encoder utilizzato da Safety Integrated non corrisponde a quella dell'encoder standard.
Nota:
Questa anomalia non provoca una reazione di Stop Safety.
Valore di anomalia (r0949, interpretazione decimale):
Numero di parametro del parametro Safety non corrispondente.

Rimedi: Compensare la parametrizzazione dell'encoder tra l'encoder Safety e l'encoder standard.
Nota:
SI: Safety Integrated

F01672 SI CU: Software/hardware Motor Module non compatibile

Valore di segnalazione: %1

Oggetto azion.: SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Effetto: OFF2

Tacitazione: IMMEDIATAMENTE (POWER ON)

Causa: Il software del Motor Module esistente non supporta la sorveglianza del movimento sicura o è incompatibile con il software della Control Unit, oppure la comunicazione tra Control Unit e Motor Module è disturbata.
Nota:
Questa anomalia provoca uno STOP A non tacitabile.
Valore di anomalia (r0949, interpretazione decimale):
1: Il software del Motor Module esistente non supporta la sorveglianza del movimento sicura.
2, 3, 6, 8: La comunicazione tra Control Unit e Motor Module è disturbata.
4, 5, 7: Il software del Motor Module esistente non è compatibile con il software della Control Unit.
9,10,11,12: Il software del Motor Module esistente non supporta la sorveglianza del movimento sicura senza encoder.
13: Almeno un Motor Module esistente nel funzionamento in parallelo non supporta la sorveglianza del movimento sicura

Rimedi: - Controllare se esistono anomalie nella compensazione delle funzioni Safety tra la Control Unit e il Motor Module interessato (F01655, F30655) ed eventualmente eseguire la diagnostica appropriata.
Per il valore di anomalia = 1:
- Utilizzare un Motor Module che supporta la sorveglianza di movimento sicura.
Per il valore di anomalia = 2, 3, 6, 8:
- Controllare se esistono anomalie nella comunicazione DRIVE-CLiQ tra la Control Unit e il Motor Module interessato ed eventualmente eseguire la diagnostica appropriata.
Per il valore di anomalia = 4, 5, 7, 9, 13:
- Aggiornare il software del Motor Module.
Nota:
SI: Safety Integrated

F01673 SI Motion: Software/hardware Sensor Module non compatibile

Valore di segnalazione: %1

Oggetto azion.: SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Effetto: OFF2

Tacitazione: IMMEDIATAMENTE (POWER ON)

Causa: Il software e/o hardware del Sensor Module non supportano la sorveglianza sicura del movimento con il controllore sovraordinato.

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

Nota:
Questa anomalia non provoca una reazione di Stop Safety.
Valore di anomalia (r0949, interpretazione decimale):
Solo per la diagnostica errori interna Siemens.

Rimedi: - Aggiornare il software del Sensor Module.
- Utilizzare un Sensor Module che supporta la sorveglianza di movimento sicura.
Nota:
SI: Safety Integrated

F01680 CU SI Motion: Errore di checksum sorveglianze sicure

Valore di segnalazione: %1

Oggetto azion.: SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Effetto: OFF2

Tacitazione: IMMEDIATAMENTE (POWER ON)

Causa: La checksum attuale calcolata dall'azionamento e registrata in r9728 sui parametri rilevanti ai fini della sicurezza non corrisponde a quella di riferimento in p9729 memorizzata all'ultimo collaudo della macchina.
Sono stati modificati dei parametri rilevanti ai fini della sicurezza oppure si è verificato un errore.
Nota:
Questa anomalia provoca un STOP A tacitabile.
Valore di anomalia (r0949, interpretazione decimale):
0: Errore di checksum su parametri SI per la sorveglianza di movimento.
1: Errore di checksum su parametri SI per i valori attuali.
2: Errore di checksum su parametri SI per l'assegnazione dei componenti.

Rimedi: - Controllare i parametri rilevanti ai fini della sicurezza ed eventualmente correggerli.
- Eseguire POWER ON nel caso in cui siano stati modificati dei parametri Safety che necessitano di POWER ON.
- Eseguire la prova di collaudo.

F01681 CU SI Motion: Valore parametro errato

Valore di segnalazione: Parametro: %1

Oggetto azion.: SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Effetto: OFF2

Tacitazione: IMMEDIATAMENTE (POWER ON)

Causa: Il parametro non può essere parametrizzato con questo valore.
Nota:
Questa anomalia non provoca una reazione di Stop Safety.
Valore di anomalia (r0949, interpretazione decimale):
Numero parametro con valore errato.
9522: Il rapporto di riduzione ha un'impostazione troppo elevata.
9500: p9500 diverso da p9300
9511: p9511 diverso da p9311

Rimedi: Correggere il valore del parametro.
Per il valore di anomalia = 9500:
Uniformare i parametri 9300 e 9500, salvare i parametri (p0971 = 1) ed eseguire un POWER ON.
Per l'isteresi e i filtri abilitati (p9501.16 = 1) vale:
- Impostare i parametri p9546/p9346 e p9547/p9347 secondo questa regola: p9546 >= 2 x p9547; p9346 >= 2 x p9347.
- Se è abilitata la sincronizzazione del valore attuale (p9501.3 = 1), occorre inoltre rispettare la seguente regola: p9549 <= p9547; p9349 <= p9347.
Per il valore di anomalia = 9507:
- Impostare il motore sincrono o asincrono secondo p0300.
Per il valore di anomalia = p9511:
Uniformare i parametri p9311 e p9511, salvare i parametri (p0971 = 1) ed eseguire un POWER ON.
Per il valore di anomalia = 9517:
- Verificare anche p9516.0.
Per il valore di anomalia = 9522:
- Correggere il parametro.

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

F01682 CU SI Motion: Funzione di sorveglianza non supportata

Valore di segnalazione: %1

Oggetto azion.: SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Effetto: OFF2

Tacitazione: IMMEDIATAMENTE (POWER ON)

Causa: La funzione di sorveglianza abilitata in p9501, p9601 o p9801 non è supportata in questa versione del firmware.
Nota:
Questa anomalia provoca uno STOP A non tacitabile.
Valore di anomalia (r0949, interpretazione decimale):
1: Funzione di sorveglianza SLP non supportata (p9501.1).
2: Funzione di sorveglianza SCA non supportata (p9501.7 e p9501.8 ... 15 e p9503).
3: Funzione di sorveglianza SLS-Override non supportata (p9501.5).
4: Funzione di sorveglianza attivazione ESR esterna non supportata (p9501.4).
5: Funzione di sorveglianza F-DI in PROFIsafe non supportata (p9501.30).
6: Abilitazione sincronizzazione valore attuale non supportata (p9501.3).
9: Funzione di sorveglianza non supportata, bit di abilitazione riservato (p9501.2, p9501.17 ... 29, p9501.31, eventualmente p9501.6).
10: Funzioni di sorveglianza supportate solo per l'oggetto di azionamento SERVO.
11: Funzioni di sorveglianza senza encoder supportate solo internamente all'azionamento.
12: Le funzioni di sorveglianza per ncSI non sono supportate per una CU305.
20: Funzioni di sorveglianza del movimento integrate nell'azionamento supportate solo con PROFIsafe (p9501, p9601.1 ... 2 e p9801.1 ... 2).
21: PROFIsafe supportato solo con le funzioni di sorveglianza del movimento integrate nell'azionamento (p9501, p9601.1 ... 2 e p9801.1 ... 2).
22: Funzioni di sorveglianza senza encoder per la forma costruttiva Chassis non supportate.
23: Funzioni di sorveglianza relative all'encoder per CU240 non supportate.
24: Funzione di sorveglianza SDI non supportata (p9501.17).
25: Funzioni di sorveglianza del movimento integrate nell'azionamento non supportate (p9501, p9601.2)
26: Isteresi e filtro per funzione di sorveglianza SSM senza encoder non supportati (p9501.16).

Rimedi: Deselezionare la funzione di sorveglianza interessata (p9501, p9503, p9506, p9601, p9801).
Nota:
ESR: Extended Stop and Retract (arresto e svincolo ampliati)
SCA: Safe Cam (camma sicura) / SN: Safe software cam (camma software sicura)
SDI: Safe Direction (direzione di movimento sicura)
SI: Safety Integrated
SLP: Safely-Limited Position (posizione limitata sicura) / SE: Safe software limit switches (finecorsa software sicuro)
SLS: Safely Limited Speed (velocità limitata sicura) / SG: Safely reduced speed (velocità ridotta sicura)
SDI: Safe Direction (direzione di movimento sicura)
Vedi anche: p9501 (SI Motion, abilitazione funzioni sicure (processore 1)), p9503 (SI Motion, abilitazione SCA (SN) (Control Unit)), r9771 (SI Funzioni comuni (processore 1))

F01683 CU SI Motion: Abilitazione SOS/SLS assente

Valore di segnalazione: -

Oggetto azion.: SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Effetto: OFF2

Tacitazione: IMMEDIATAMENTE (POWER ON)

Causa: In p9501 la funzione di base sicura "SOS/SLS" non è abilitata anche se sono abilitate altre sorveglianze sicure.
Nota:
Questa anomalia non provoca una reazione di Stop Safety.

Rimedi: Abilitare la funzione "SOS/SLS" (p9501.0) ed eseguire un POWER ON.
Nota:
SI: Safety Integrated
SLS: Safely Limited Speed (velocità limitata sicura) / SG: Safely reduced speed (velocità ridotta sicura)
SOS: Safe Operating Stop (arresto operativo sicuro) / SBH: Safe operating stop (arresto operativo sicuro)
Vedi anche: p9501 (SI Motion, abilitazione funzioni sicure (processore 1))

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

F01684 SI Motion: Valori limite posizione limitata sicura invertiti

Valore di segnalazione: %1

Oggetto azion.: SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Effetto: OFF2

Tacitazione: IMMEDIATAMENTE (POWER ON)

Causa: Per la funzione "Posizione limitata sicura" (SLP) in p9534 è impostato un valore inferiore rispetto a p9535.
Nota:
Questa anomalia non provoca una reazione di Stop Safety.
Valore di anomalia (r0949, interpretazione decimale):
1: Valori limite SLP1 invertiti.
2: Valori limite SLP2 invertiti.

Rimedi: Correggere i valori limite in p9534 e p9535 ed eseguire un POWER ON.
Nota:
SI: Safety Integrated
SLP: Safely-Limited Position (posizione limitata sicura) / SE: Safe software limit switches (finecorsa software sicuro)

F01685 CU SI Motion: Valore limite velocità limitata sicura troppo elevato

Valore di segnalazione: %1

Oggetto azion.: SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Effetto: OFF2

Tacitazione: IMMEDIATAMENTE (POWER ON)

Causa: Il valore limite per la funzione "velocità limitata sicura" (SLS) è maggiore della velocità che corrisponde a una frequenza limite dell'encoder di 500 kHz.
Nota:
Questa anomalia non provoca una reazione di Stop Safety.
Valore di anomalia (r0949, interpretazione decimale):
Velocità massima ammessa.

Rimedi: Correggere i valori limite per SLS ed eseguire un POWER ON.
Nota:
SI: Safety Integrated
SLS: Safely Limited Speed (velocità limitata sicura) / SG: Safely reduced speed (velocità ridotta sicura)
Vedi anche: p9531 (SI Motion, valori limite SLS (processore 1))

F01686 SI Motion: Parametrizzazione posizione camma non ammessa

Valore di segnalazione: %1

Oggetto azion.: SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Effetto: OFF2

Tacitazione: IMMEDIATAMENTE (POWER ON)

Causa: Almeno una funzione abilitata "Camma sicura" (SCA) è parametrizzata in p9536 o p9537 troppo vicino all'area di tolleranza intorno alla posizione del Modulo.
Per l'assegnazione di camme a una traccia di camma è necessario rispettare le seguenti condizioni:
- La lunghezza della camma x = p9536[x]-p9537[x] deve essere maggiore della, o uguale alla, tolleranza di camma + tolleranza di posizione (= p9540 + p9542). Ciò implica che per le camme su una traccia di camma il valore di posizione meno deve essere minore del valore di posizione più.
- La distanza tra 2 camme x e y (valore di posizione meno[y] - valore di posizione più [x] = p9537[y] - p9536[x]) su una traccia di camma deve essere maggiore della, o uguale alla, tolleranza di camma + tolleranza di posizione (= p9540 + p9542).
Nota:
Questa anomalia non provoca una reazione di Stop Safety.
Valore di anomalia (r0949, interpretazione decimale):
Numero della "Camma sicura" con posizione non ammessa.
Vedi anche: p9501 (SI Motion, abilitazione funzioni sicure (processore 1))

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

Rimedi: Correggere la posizione della camma ed eseguire un POWER ON.
Nota:
SCA: Safe Cam (camma sicura) / SN: Safe software cam (camma software sicura)
SI: Safety Integrated
Vedi anche: p9536 (SI Motion, posizione camma più SCA (processore 1)), p9537 (SI Motion, posizione camma meno SCA (processore 1))

F01687 SI Motion: Parametrizzazione valore modulo SCA (SN) non ammessa

Valore di segnalazione: -

Oggetto azion.: SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Effetto: OFF2

Tacitazione: IMMEDIATAMENTE (POWER ON)

Causa: Il valore modulo parametrizzato per la funzione "Camma sicura" (SCA) non è un multiplo di 360 000 mgradi.
Nota:
Questa anomalia non provoca una reazione di Stop Safety.

Rimedi: Correggere il valore Modulo per SCA ed eseguire un POWER ON.
Nota:
SCA: Safe Cam (camma sicura) / SN: Safe software cam (camma software sicura)
SI: Safety Integrated
Vedi anche: p9505 (SI Motion, valore modulo SCA (SN) (Control Unit))

F01688 CU SI Motion: Sincronizzazione valore attuale non ammessa

Valore di segnalazione: -

Oggetto azion.: SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Effetto: OFF2

Tacitazione: IMMEDIATAMENTE (POWER ON)

Causa: - L'abilitazione della sincronizzazione del valore attuale in un sistema a 1 encoder non è ammessa.
- Non è ammessa l'abilitazione della sincronizzazione del valore attuale contemporaneamente a una funzione di sorveglianza con riferimento assoluto (SCA/SLP).
Nota:
Questa anomalia provoca uno STOP A non tacitabile.

Rimedi: - Deselezionare la funzione "Sincronizzazione del valore attuale" o parametrizzare un sistema a 2 encoder.
- Deselezionare la funzione "Sincronizzazione del valore attuale" o le funzioni di sorveglianza con riferimento assoluto (SCA/SLP) ed eseguire un POWER ON.
Nota:
SCA: Safe Cam (camma sicura) / SN: Safe software cam (camma software sicura)
SI: Safety Integrated
SLP: Safely-Limited Position (posizione limitata sicura) / SE: Safe software limit switches (finecorsa software sicuro)
Vedi anche: p9501 (SI Motion, abilitazione funzioni sicure (processore 1))

C01689 SI Motion: Asse riconfigurato

Valore di segnalazione: Parametro: %1

Oggetto azion.: SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Effetto: OFF2

Tacitazione: POWER ON

Causa: La configurazione dell'asse è stata modificata (ad es. commutazione tra asse lineare e asse rotante).
Il parametro p0108.13 viene impostato internamente al valore corretto.
Nota:
Questa anomalia non provoca una reazione di Stop Safety.
Valore di anomalia (r0949, interpretazione decimale):
Numero di parametro del parametro che ha determinato la modifica.
Vedi anche: p9502 (SI Motion, tipo di asse (processore 1))

Rimedi: Dopo la commutazione effettuare le seguenti operazioni:
- Chiudere la modalità di messa in servizio Safety (p0010).
- Eseguire un salvataggio di tutti i parametri (p0977 = 1 oppure "Copia da RAM a ROM").
- Eseguire un POWER ON.

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

Dopo l'avvio della Control Unit, il messaggio Safety F01680 o F30680 segnala che nell'azionamento sono cambiate le checksum in r9398[0] e r9728[0]. Di conseguenza si devono eseguire le seguenti operazioni:
- Attivare la modalità di messa in servizio Safety.
- Completare la messa in servizio Safety.
- Chiudere la modalità di messa in servizio Safety (p0010).
- Eseguire un salvataggio di tutti i parametri (p0977 = 1 oppure "Copia da RAM a ROM").
- Eseguire un POWER ON.

Nota:
Nel software di messa in servizio le unità vengono visualizzate in modo coerente solo dopo un upload del progetto.

F01690 SI Motion: Problema di backup dati nella NVRAM

Valore di segnalazione: %1

Oggetto azion.: Tutti gli oggetti

Effetto: NESSUNO (OFF1, OFF2, OFF3)

Tacitazione: POWER ON

Causa: Nella NVRAM dell'azionamento non vi è spazio di memoria sufficiente per il salvataggio dei parametri r9781 e r9782 (registro Safety).
Nota:
Questa anomalia non provoca una reazione di Stop Safety.
Valore di anomalia (r0949, interpretazione decimale):
0: Non è presente alcuna NVRAM fisica nell'azionamento.
1: Spazio di memoria nella NVRAM esaurito.

Rimedi: Per il valore di anomalia = 0:
- Utilizzare la Control Unit con la NVRAM.

Per il valore di anomalia = 1:
- Deselezionare le funzioni non necessarie e occupare lo spazio di memoria nella NVRAM.
- Contattare la hotline.

Nota:
NVRAM: Non-Volatile Random Access Memory (memoria non volatile per lettura e scrittura)

A01691 (F) SI Motion: Ti e To non adatti per il clock DP

Valore di segnalazione: -

Oggetto azion.: SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Effetto: NESSUNA

Tacitazione: NESSUNA

Causa: I tempi progettati per la comunicazione PROFIBUS non sono ammessi e il clock DP viene utilizzato come clock di rilevamento del valore attuale per le funzioni di sorveglianza del movimento sicure:
PROFIBUS con sincronismo di clock: la somma di Ti e To è troppo elevata per il clock DP impostato. Il clock DP deve essere maggiore della somma di Ti e To di almeno 1 clock del regolatore di corrente.
PROFIBUS senza sincronismo di clock: il valore del clock DP deve essere pari ad almeno 4 volte il clock del regolatore di corrente.

Rimedi: Progettare Ti e To a un valore sufficientemente piccolo per il clock DP utilizzato o aumentare il tempo di ciclo DP.
Alternativa per la sorveglianza SI integrata nell'azionamento abilitata (p9601/p9801 > 0):
Utilizzare il clock di rilevamento del valore attuale p9511/p9311 ed effettuare l'impostazione indipendentemente dal clock DP. Il clock di rilevamento del valore attuale deve essere almeno il quadruplo del clock del regolatore di corrente. È raccomandato un rapporto di clock di almeno 8:1.
Vedi anche: p9511 (SI Motion, clock rilevamento valore attuale (processore 1))

Reazione a F: NESSUNO (OFF1, OFF2, OFF3)

Tacitazione per F: IMMEDIATAMENTE (POWER ON)

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

F01692 CU SI Motion: Valore parametro senza encoder non ammesso

Valore di segnalazione: Parametro: %1

Oggetto azion.: SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Effetto: OFF2

Tacitazione: IMMEDIATAMENTE (POWER ON)

Causa: Il parametro non può essere parametrizzato con questo valore se in p9506 sono selezionate le funzioni di sorveglianza del movimento senza encoder.
Nota:
Questa anomalia non provoca una reazione di Stop Safety.
Valore di anomalia (r0949, interpretazione decimale):
Numero parametro con valore errato.
Vedi anche: p9501 (SI Motion, abilitazione funzioni sicure (processore 1))

Rimedi: - Corregere il parametro indicato nel valore di anomalia.
- Eventualmente deselezionare le funzioni di sorveglianza del movimento senza encoder (p9506).
Vedi anche: p9501 (SI Motion, abilitazione funzioni sicure (processore 1))

A01693 (F) SI CU: Parametrizzazione Safety modificata, avvio a caldo/POWER ON necessario

Valore di segnalazione: %1

Oggetto azion.: SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Effetto: NESSUNA

Tacitazione: NESSUNA

Causa: Sono stati modificati dei parametri Safety che diventano attivi solo dopo un avvio a caldo o un POWER ON.
Valore di avviso (r2124, interpretazione decimale):
Numero del parametro Safety che a causa della modifica necessita un avvio a caldo o un POWER ON.

Rimedi: - Eseguire un avvio a caldo (p0009 = 30, p0976 = 2, 3).
- Eseguire un POWER ON per tutti i componenti (disinserzione/inserzione).
Nota:
Prima dell'esecuzione del test di collaudo è necessario eseguire un POWER ON per tutti i componenti.

Reazione a F: NESSUNO (OFF1, OFF2, OFF3)

Tacitazione per F: POWER ON

A01695 (F) SI Motion: Sensor Module sostituito

Valore di segnalazione: %1

Oggetto azion.: SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Effetto: NESSUNA

Tacitazione: NESSUNA

Causa: Un Sensor Module utilizzato per le sorveglianze sicure del movimento è stato sostituito. È necessario eseguire la tacitazione della sostituzione hardware. Quindi è necessario eseguire un test di collaudo.
Nota:
Questo messaggio non provoca una reazione di Stop Safety.

Rimedi: Eseguire le seguenti operazioni con il software di messa in servizio STARTER:
- Premere il pulsante "Confermare la sostituzione dell'hardware" nella maschera Safety.
- Eseguire la funzione "Copia da RAM a ROM".
- Eseguire un POWER ON per tutti i componenti (disinserzione/inserzione).
In alternativa, eseguire le seguenti operazioni nella Lista esperti del software di messa in servizio:
- Avviare la funzione di copia per il Node Identifier dall'azionamento (p9700 = 1D hex).
- Confermare CRC hardware sull'azionamento (p9701 = EC hex).
- Eseguire un salvataggio di tutti i parametri (p0977 = 1).
- Eseguire un POWER ON per tutti i componenti (disinserzione/inserzione).
Successivamente eseguire un test di collaudo (vedere il Manuale di guida alle funzioni Safety Integrated).
Vedi anche: p9700 (SI Motion, funzione di copia), p9701 (SI Motion, conferma modifica dati)

Reazione a F: NESSUNO (OFF1, OFF2, OFF3)

Tacitazione per F: IMMEDIATAMENTE (POWER ON)

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

A01696 (F) SI Motion: selezione test sorvegl. movim. durante l'avviamento

Valore di segnalazione: -

Oggetto azion.: SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Effetto: NESSUNA

Tacitazione: NESSUNA

Causa: Il test delle sorveglianze di movimento era attivo fin dall'avviamento, anche se ciò non è consentito.
Pertanto il test viene eseguito solo dopo una nuova selezione della dinamizzazione forzata parametrizzata in p9705.
Nota:
Questo messaggio non provoca una reazione di Stop Safety.
Vedi anche: p9705 (SI Motion: Stop di prova sorgente segnale)

Rimedi: Deselezionare la dinamizzazione forzata delle sorveglianze sicure del movimento e selezionarla nuovamente.
La sorgente del segnale per l'attivazione è parametrizzata nell'ingresso binettore p9705.
Attenzione:
Per avviare lo stop di prova non è possibile utilizzare gli ingressi del TM54F.
Nota:
SI: Safety Integrated
Vedi anche: p9705 (SI Motion: Stop di prova sorgente segnale)

Reazione a F: NESSUNO (OFF1, OFF2, OFF3)

Tacitazione per F: IMMEDIATAMENTE (POWER ON)

A01697 (F) SI Motion: Test delle sorveglianze del movimento necessario

Valore di segnalazione: -

Oggetto azion.: SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Effetto: NESSUNA

Tacitazione: NESSUNA

Causa: Il tempo impostato in p9559 per la dinamizzazione forzata delle funzioni di sorveglianza del movimento Safety è stato superato. È necessario effettuare un nuovo test.
Dopo la successiva selezione della dinamizzazione forzata parametrizzata in p9705, il messaggio scompare e il tempo di sorveglianza viene ripristinato.
Nota:
Questo messaggio non provoca una reazione di Stop Safety.
Durante un avvio i tracciati d'arresto non vengono controllati automaticamente, per cui un avviso permane anche dopo l'avvio.
Vedi anche: p9559 (SI Motion, timer dinamizzazione forzata (processore 1)), p9705 (SI Motion: Stop di prova sorgente segnale)

Rimedi: Eseguire la dinamizzazione forzata delle sorveglianze del movimento sicure.
La sorgente del segnale per l'attivazione è parametrizzata nell'ingresso binettore p9705.
Attenzione:
Per avviare lo stop di prova non è possibile utilizzare gli ingressi del TM54F.
Nota:
SI: Safety Integrated
Vedi anche: p9705 (SI Motion: Stop di prova sorgente segnale)

Reazione a F: NESSUNO (OFF1, OFF2, OFF3)

Tacitazione per F: IMMEDIATAMENTE (POWER ON)

A01698 (F) SI CU: Modalità di messa in servizio attiva

Valore di segnalazione: -

Oggetto azion.: SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Effetto: NESSUNA

Tacitazione: NESSUNA

Causa: È selezionata la messa in servizio della funzione "Safety Integrated".
Questo messaggio scompare al termine della messa in servizio Safety.
Nota:
Questo messaggio non provoca una reazione di Stop Safety.
Vedi anche: p0010 (Azionamento, messa in servizio, filtro parametri)

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

Rimedi: Nessuna operazione necessaria.
Nota:
CU: Control Unit
SI: Safety Integrated

Reazione a F: NESSUNO (OFF1, OFF2, OFF3)

Tacitazione per F: IMMEDIATAMENTE (POWER ON)

A01699 (F) SI CU: Test dei tracciati di arresto necessario

Valore di segnalazione: -

Oggetto azion.: SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Effetto: NESSUNA

Tacitazione: NESSUNA

Causa: Il tempo impostato in p9659 per la dinamizzazione forzata dei tracciati di arresto Safety è stato superato. È necessario un nuovo test dei tracciati di arresto Safety.
Dopo la successiva deselezione della funzione "STO", il messaggio scompare e il tempo di sorveglianza viene resettato.
Nota:
Questo messaggio non provoca una reazione di Stop Safety.
Vedi anche: p9659 (SI timer dinamizzazione forzata)

Rimedi: Selezionare e deselezionare la funzione STO.
Nota:
CU: Control Unit
SI: Safety Integrated
STO: Safe Torque Off (coppia disinserita in sicurezza) / SH: Safe standstill (arresto sicuro)

Reazione a F: NESSUNO (OFF1, OFF2, OFF3)

Tacitazione per F: IMMEDIATAMENTE (POWER ON)

C01700 SI Motion CU: STOP A attivato

Valore di segnalazione: -

Oggetto azion.: SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Effetto: OFF2

Tacitazione: IMMEDIATAMENTE (POWER ON)

Causa: L'azionamento viene arrestato tramite STOP A (cancellazione impulsi tramite il tracciato di arresto Safety della Control Unit).
Cause possibili:
- Richiesta di arresto dal 2° canale di sorveglianza.
- Impulsi non cancellati dopo il tempo parametrizzato (p9557) avendo selezionato lo stop di prova.
- Reazione al messaggio C01706 "SI Motion CU: Limite SAM/SBR superato"
- Reazione al messaggio C01714 "SI Motion CU: Velocità limitata sicura superata".
- Reazione al messaggio C01701 "SI Motion CU: STOP B attivato".

Rimedi:
- Eliminare la causa dell'anomalia sul 2° canale di sorveglianza.
- Eseguire la diagnostica per il messaggio presente C01706.
- Eseguire la diagnostica per il messaggio presente C01714.
- Eseguire la diagnostica per il messaggio presente C01701.
- Controllare il valore in p9557 (se presente), eventualmente aumentare il valore ed eseguire un POWER ON.
- Controllare il tracciato di arresto della Control Unit (controllare la comunicazione DRIVE-CLiQ se presente).
- Sostituire il Motor Module / Power Module.
- Sostituire la Control Unit.

Questo messaggio può essere tacitato senza POWER ON nel seguente modo:
- Sorveglianze di movimento integrate nell'azionamento: tramite Terminal Module 54F (TM54F) oppure PROFIsafe
- Sorveglianze di movimento con SINUMERIK: tramite pulsantiera di macchina solo nella modalità prova di collaudo

Nota:
SAM: Safe Acceleration Monitor (sorveglianza sicura dell'accelerazione)
SBR: Safe Brake Ramp (sorveglianza rampa di frenatura sicura)
SI: Safety Integrated

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

C01701 SI Motion CU: STOP B attivato

Valore di segnalazione: -

Oggetto azion.: SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Effetto: OFF3

Tacitazione: IMMEDIATAMENTE (POWER ON)

Causa: L'azionamento viene fermato tramite STOP B (frenatura alla rampa di decelerazione OFF3).
A seguito di questa anomalia viene emesso il messaggio C01700 "STOP A attivato" dopo che è trascorso il tempo parametrizzato in p9556 o dopo che viene superata in negativo la soglia di velocità parametrizzata in p9560.
Cause possibili:
- Richiesta di arresto dal secondo canale di sorveglianza.
- Reazione al messaggio C01714 "SI Motion CU: Velocità limitata sicura superata".
- Reazione conseguente al messaggio C01711 "SI Motion CU: Guasto in un canale di sorveglianza".
- Reazione al messaggio C01707 "SI Motion CU: tolleranza per arresto operativo sicuro superata".

Rimedi: - Eliminare la causa dell'anomalia sul secondo canale di sorveglianza.
- Eseguire la diagnostica per il messaggio presente C01714.
- Eseguire la diagnostica per il messaggio presente C01711.
- Eseguire la diagnostica per il messaggio presente C01707.
Questo messaggio può essere tacitato senza POWER ON nel seguente modo:
- Sorveglianze di movimento integrate nell'azionamento: tramite Terminal Module 54F (TM54F) oppure PROFIsafe
- Sorveglianze di movimento con SINUMERIK: tramite pulsantiera di macchina solo nella modalità prova di collaudo
Nota:
SI: Safety Integrated

C01706 SI Motion CU: Limite SAM/SBR superato

Valore di segnalazione: -

Oggetto azion.: SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Effetto: NESSUNO

Tacitazione: IMMEDIATAMENTE (POWER ON)

Causa: Funzioni di sorveglianza del movimento con encoder (p9506 = 0) o senza encoder con sorveglianza di accelerazione impostata (p9506 = 3):
SAM - sorveglianza sicura dell'accelerazione. Dopo l'avvio di STOP B (SS1) o STOP C (SS2) la velocità ha superato la tolleranza impostata.
Funzioni di sorveglianza del movimento senza encoder con sorveglianza rampa di frenatura impostata (p9506 = 1):
SBR - sorveglianza rampa di frenatura sicura. Dopo l'avvio di STOP B (SS1) o la commutazione SLS a una velocità inferiore, la velocità ha superato la tolleranza impostata.
L'azionamento viene fermato mediante il messaggio C01700 "SI Motion: STOP A attivato".

Rimedi: Controllare il comportamento di frenatura, eventualmente adattare la tolleranza per la funzione "SAM" oppure la parametrizzazione della "SBR".
Questo messaggio può essere tacitato senza POWER ON nel seguente modo:
- Sorveglianze di movimento integrate nell'azionamento: tramite Terminal Module 54F (TM54F) oppure PROFIsafe
- Sorveglianze di movimento con SINUMERIK: tramite pulsantiera di macchina solo nella modalità prova di collaudo
Nota:
SAM: Safe Acceleration Monitor (sorveglianza sicura dell'accelerazione)
SBR: Safe Brake Ramp (sorveglianza rampa sicura)
SI: Safety Integrated
Vedi anche: p9548 (SI Motion, tolleranza velocità attuale SBR (processore 1)), p9581 (SI Motion, valore riferimento rampa di frenatura (processore 1)), p9582 (SI Motion, tempo di ritardo rampa di frenatura (processore 1)), p9583 (SI Motion, tempo sorveglianza rampa di frenatura (processore 1))

C01707 SI Motion CU: Tolleranza per arresto operativo sicuro superata

Valore di segnalazione: -

Oggetto azion.: SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Effetto: NESSUNO

Tacitazione: IMMEDIATAMENTE (POWER ON)

Causa: La posizione attuale si è allontanata dalla posizione di riferimento oltre la tolleranza di arresto.
L'azionamento viene fermato mediante il messaggio C01701 "SI Motion: STOP B attivato".

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

Rimedi:
- Controllare se sono presenti altre anomalie Safety ed eventualmente eseguire la diagnostica per le anomalie rilevate.
- Verificare che la tolleranza di fermo sia adatta alla precisione e alla dinamica di regolazione dell'asse.
- Eseguire un POWER ON.

Questo messaggio può essere tacitato senza POWER ON nel seguente modo:
- Sorveglianze di movimento integrate nell'azionamento: tramite Terminal Module 54F (TM54F) oppure PROFIsafe
- Sorveglianze di movimento con SINUMERIK: tramite pulsantiera di macchina solo nella modalità prova di collaudo

Nota:
SI: Safety Integrated
SOS: Safe Operating Stop (arresto operativo sicuro) / SBH: Safe operating stop (arresto operativo sicuro)
Vedi anche: p9530 (SI Motion, tolleranza di arresto (processore 1))

C01708 SI Motion CU: STOP C attivato

Valore di segnalazione: -

Oggetto azion.: SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Effetto: STOP2

Tacitazione: IMMEDIATAMENTE (POWER ON)

Causa:
L'azionamento viene fermato tramite STOP C (frenatura alla rampa di decelerazione OFF3).
Dopo che è trascorso il temporizzatore parametrizzato viene attivato "Arresto operativo sicuro" (SOS).
Cause possibili:
- Richiesta di stop dal controllore sovraordinato.
- Reazione conseguente al messaggio C01714 "SI Motion: Velocità limitata sicura superata".
- Reazione conseguente al messaggio C01715 "SI Motion: Posizione finecorsa sicura superata".

Vedi anche: p9552 (SI Motion, tempo di passaggio da STOP C a SOS (processore 1))

Rimedi:
- Eliminare la causa dell'anomalia sul controllore.
- Eseguire la diagnostica per il messaggio presente C01714.

Questo messaggio può essere tacitato come segue:
- Sorveglianze di movimento integrate nell'azionamento: tramite Terminal Module 54F (TM54F) oppure PROFIsafe
- Sorveglianze di movimento con SINUMERIK: tramite pulsantiera di macchina

Nota:
SI: Safety Integrated
SOS: Safe Operating Stop (arresto operativo sicuro) / SBH: Safe operating stop (arresto operativo sicuro)

C01709 SI Motion CU: STOP D attivato

Valore di segnalazione: -

Oggetto azion.: SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Effetto: NESSUNO

Tacitazione: IMMEDIATAMENTE (POWER ON)

Causa:
L'azionamento viene fermato tramite STOP D (frenatura sul percorso).
Dopo che è trascorso il temporizzatore parametrizzato viene attivato "Arresto operativo sicuro" (SOS).
Cause possibili:
- Richiesta di stop dal controllore sovraordinato.
- Reazione conseguente al messaggio C01714 "SI Motion: Velocità limitata sicura superata".
- Reazione conseguente al messaggio C01715 "SI Motion: Posizione finecorsa sicura superata".

Vedi anche: p9553 (SI Motion, tempo di passaggio da STOP D a SOS (processore 1))

Rimedi:
- Eliminare la causa dell'anomalia sul controllore.
- Eseguire la diagnostica per il messaggio presente C01714.

Questo messaggio può essere tacitato come segue:
- Sorveglianze di movimento integrate nell'azionamento: tramite Terminal Module 54F (TM54F) oppure PROFIsafe
- Sorveglianze di movimento con SINUMERIK: tramite pulsantiera di macchina

Nota:
SI: Safety Integrated
SOS: Safe Operating Stop (arresto operativo sicuro) / SBH: Safe operating stop (arresto operativo sicuro)

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

C01710 SI Motion CU: STOP E attivato

Valore di segnalazione: -

Oggetto azion.: SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Effetto: NESSUNO

Tacitazione: IMMEDIATAMENTE (POWER ON)

Causa: L'azionamento viene fermato tramite STOP E (movimento di svincolo).
Dopo che è trascorso il temporizzatore parametrizzato viene attivato "Arresto operativo sicuro" (SOS).
Cause possibili:
- Richiesta di stop dal controllore sovraordinato.
- Reazione conseguente al messaggio C01714 "SI Motion: Velocità limitata sicura superata".
- Reazione conseguente al messaggio C01715 "SI Motion: Posizione finecorsa sicura superata".
Vedi anche: p9554 (SI Motion, tempo di passaggio da STOP E a SOS (processore 1))

Rimedi: - Eliminare la causa dell'anomalia sul controllore.
- Eseguire la diagnostica per il messaggio presente C01714.
Questo messaggio può essere tacitato come segue:
- Sorveglianze di movimento integrate nell'azionamento: tramite Terminal Module 54F (TM54F) oppure PROFIsafe
- Sorveglianze di movimento con SINUMERIK: tramite pulsantiera di macchina
Nota:
SI: Safety Integrated
SOS: Safe Operating Stop (arresto operativo sicuro) / SBH: Safe operating stop (arresto operativo sicuro)

C01711 SI Motion CU: Guasto in un canale di sorveglianza

Valore di segnalazione: %1

Oggetto azion.: SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Effetto: NESSUNO

Tacitazione: IMMEDIATAMENTE (POWER ON)

Causa: Nel confronto incrociato dei due canali di sorveglianza, l'azionamento ha rilevato una differenza tra i dati di ingresso o i risultati delle sorveglianze e ha attivato uno STOP F. Una delle sorveglianze non è più affidabile, per cui non è garantito un funzionamento sicuro.
Se è attiva almeno una funzione di sorveglianza, dopo che è trascorso un interv. di tempo parametrizz. viene emesso il messaggio C01701 "SI Motion: STOP B attivato".
Il valore del messaggio che ha provocato STOP F compare in r9725. I val. descritti riguardano il confronto incroc. tra CU e Motor Module. Se un azionamento viene utilizzato con SINUMERIK, i valori di messaggio sono descritti nel messaggio 27001 di SINUMERIK.
I valori dei messaggi descritti di seguito possono verificarsi anche nei seguenti casi, se la causa esplicitamente citata non è valida:
- Tempi di clock parametrizzati con valori diversi (p9500/p9300 oppure p9511/p9311).
- Tipi di assi parametrizzati con valori diversi (p9502/p9302).
- Tempi di clock troppo veloci (p9500/p9300, p9511/p9311).
- Per i valori di messaggio 3, 44 ... 57, 232 e sistemi mono-encoder, valori encoder parametrizzati diversamente (p9516/p9316, p9517/p9317, p9518/p9318, p9520/p9320, p9521/p9321, p9522/p9322, p9526/p9326).
- Sincronizzazione errata.
Valore del messaggio (r9749, interpretazione decimale):
0 ... 999: Numero del dato, confrontato in modo incrociato, che ha provocato questa anomalia.
I valori dei messaggi non indicati nell'elenco che segue servono solo per la diagnostica errori interna Siemens.
0: Richiesta arresto altro canale di sorveglianza.
1: Immagine di stato funzioni sorveglianza SOS, SLS o SLP (lista risultati 1) (r9710[0], r9710[1]).
2: Immagine di stato funzione sorveglianza SCA o n < nx (lista risultati 2) (r9711[0], r9711[1]).
3: La differenza del valore attuale di posizione (r9713) tra i due canali di sorveglianza è maggiore della tolleranza in p9542/p9342. Con la sincronizzazione del valore attuale abilitata (p9501.3/p9301.3) la differenza della velocità (in base al valore attuale di posizione) è maggiore della tolleranza in p9549/p9349.
4: Sincronizzazione del confronto incrociato dei dati tra i due canali errata.
5: Abilitazioni delle funzioni (p9501/p9301).
6: Valore limite per SLS1 (p9531[0]/p9331[0]).
7: Valore limite per SLS2 (p9531[1]/p9331[1]).
8: Valore limite per SLS3 (p9531[2]/p9331[2]).
9: Valore limite per SLS4 (p9531[3]/p9331[3]).
10: Tolleranza di arresto (p9530/p9330).

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

31: Tolleranza di posizione (p9542/p9342) oppure (p9549/p9349) con sincronizzazione del valore attuale abilitata (p9501.3/p9301.3).
33: Tempo commutazione di velocità (p9551/p9351).
35: Tempo di ritardo cancellazione impulsi (p9556/p9356).
36: Tempo di verifica cancellazione impulsi (p9557/p9357).
37: Tempo di passaggio da STOP C a SOS (p9552/p9352).
38: Tempo di passaggio da STOP D a SOS (p9553/p9353).
40: Reazione di arresto per SLS (p9561/p9361).
42: Numero di giri di disinserzione cancellazione impulsi (p9560/p9360).
43: Test memoria reaz. arresto (STOP A).
44 ... 57: Generale
Causa possibile 1 (durante la messa in servizio o la modifica di parametri)
Il valore di tolleranza per la funzione di sorveglianza è diverso tra i due canali di sorveglianza.
Causa possibile 2 (durante il funzionamento)
I valori limite si basano sul valore attuale corrente (r9713). In caso di scostamento dei valori attuali sicuri tra i due canali di sorveglianza, anche i valori limite che si trovano nell'intervallo definito sono diversi (ovvero corrispondono al valore di anomalia 3). Questo è riscontrabile mediante controlli delle posizioni attuali sicure.
44: Valore attuale di posizione (r9713) + valore limite SLS1 (p9531[0]/p9331[0]) * clock di sorveglianza Safety.
45: Valore attuale di posizione (r9713) - valore limite SLS1 (p9531[0]/p9331[0]) * clock di sorveglianza Safety.
46: Valore attuale di posizione (r9713) + valore limite SLS2 (p9531[1]/p9331[1]) * clock di sorveglianza Safety.
47: Valore attuale di posizione (r9713) - valore limite SLS2 (p9531[1]/p9331[1]) * clock di sorveglianza Safety.
48: Valore attuale di posizione (r9713) + valore limite SLS3 (p9531[2]/p9331[2]) * clock di sorveglianza Safety.
49: Valore attuale di posizione (r9713) - valore limite SLS3 (p9531[2]/p9331[2]) * clock di sorveglianza Safety.
50: Valore attuale di posizione (r9713) + valore limite SLS4 (p9531[3]/p9331[3]) * clock di sorveglianza Safety.
51: Valore attuale di posizione (r9713) - valore limite SLS4 (p9531[3]/p9331[3]) * clock di sorveglianza Safety.
52: Posizione di arresto + tolleranza (p9530/9330).
53: Posizione di arresto - tolleranza (p9530/9330).
54: Valore attuale di posizione (r9713) + valore limite nx (p9546/p9346) + tolleranza (p9542/p9342).
55: Valore attuale di posizione (r9713) + valore limite nx (p9546/p9346).
56: Valore attuale di posizione (r9713) - valore limite nx (p9546/p9346).
57: Valore attuale di posizione (r9713) - valore limite nx (p9546/p9346) - tolleranza (p9542/p9342).
58: Richiesta arresto attuale.
75: Lim. vel. nx (p9546,p9346).
76: Reazione di arresto SLS1 (p9563[0]/p9363[0]).
77: Reazione di arresto SLS2 (p9563[1]/p9363[1]).
78: Reazione di arresto SLS3 (p9563[2]/p9363[2]).
79: Reazione di arresto SLS4 (p9563[3]/p9363[3]).
81: Tolleranza di velocità per SAM (p9548/p9348).
82: SGE per fattore correzione SLS.
83: Timer test collaudo (p9558/p9358).
84: Tempo di passaggio STOP F (p9555/p9355).
85: Tempo di passaggio guasto bus (p9580/p9380).
86: ID sistema a 1 encoder (p9526/p9326).
87: Assegnazione encoder 2° canale (p9526/p9326).
89: Freq. lim. encoder.
230: Costante tempo filtro per n < nx.
231: Toller. isteresi per n < nx.
232: Valore attuale di velocità livellato.
233: Valore limite nx/clock sorveglianza Safety + tolleranza isteresi.
234: Val. lim. nx/clock sorveglianza Safety.
235: -Val. lim. nx/clock sorveglianza Safety.
236: -Valore limite nx / clock sorveglianza Safety - tolleranza isteresi.
237: SGA n < nx.
238: Valore limite di velocità per SAM (p9568/p9368).
239: Accelerazione per SBR (p9581/p9381 e p9583/p9383).
240: Valore reciproco dell'accelerazione per SBR (p9581/p9381 e p9583/p9383).
241: Tempo di ritardo per SBR (p9582/p9382).
242: Safety senza encoder (p9506/p9306).
243: Tacitazione allarmi ampliata (p9507/p9307).
244: Tempo filtro rilevamento valore attuale senza encoder (p9587/p9387).
245: Corrente minima rilevamento valore attuale senza encoder (p9588/p9388).
246: Accelerazione tolleranza di tensione (p9589/p9389).
247: Tolleranza SDI (p9564/p9364).
248: SDI positivo limite superiore (0x7fffffff).

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

249: Valore attuale di posizione (r9713) - tolleranza SDI.
250: Valore attuale di posizione (r9713) + tolleranza SDI.
251: SDI negativo limite inferiore (0x80000001).
252: Reazione di stop SDI (p9566/p9366).
253: Tempo di ritardo SDI (p9565/p9365).
254: Impostazione del ritardo della valutazione nel rilevamento del valore attuale dopo l'abilitazione impulsi (p9586/p9386).
255: Impostazione comportamento durante la cancellazione impulsi (p9509/p9309).
256: Immagine di stato delle funzioni sorveglianza SOS, SLS, SLP, Stop di prova, SBR, SDI (lista risultati 1 est) (r9710).
1000: Timer contr. scaduto. Sugli ingressi di sicurezza si sono verificate troppe variazioni di segnale.
1001: Err.inizial.timer controllo.
1005: Impulsi già cancellati con selez. stop di prova.
1011: Stato test di collaudo diverso tra canali sorv.
1012: Violaz. plausibilità val. att. encoder.
1020: Guasto comunicazione ciclica tra canali di sorveglianza
1021: Guasto comunicazione ciclica tra canale sorveglianza e SM.
1022: Errore di funzionalità vitale per l'encoder DRIVE-CLiQ CU.
1023: Errore durante il test di efficacia nell'encoder DRIVE-CLiQ.
1032: Errore di funzionalità vitale per l'encoder DRIVE-CLiQ MM.
1033: Errore nella verifica dell'offset tra POS1 e POS2 per l'encoder DRIVE-CLiQ CU.
1034: Errore nella verifica dell'offset tra POS1 e POS2 per l'encoder DRIVE-CLiQ MM.
1041: Valore di corrente troppo basso (senza encoder).
1042: Errore di plausibilità corrente/tensione.
1043: Troppi processi di accelerazione.
1044: Errore plausibilità valori attuali di corrente.
5000 ... 5140:
Valori messaggi PROFIsafe.
Per questi valori di anomalia vengono trasferiti segnali di comando failsafe (Failsafe Values) alle funzioni di sicurezza.
5000, 5014, 5023, 5024, 5030 ... 5032, 5042, 5043, 5052, 5053, 5068, 5072, 5073, 5082 ... 5087, 5090, 5091, 5122 ... 5125, 5132 ... 5135, 5140: Si è verificato un errore software interno (solo per diagnostica errori interna Siemens).
5012: Err.durante l'inizializzazione del driver PROFIsafe.
5013: Risultato inizializzazione diverso su entrambi i controller.
5022: Err.durante l'analisi dei parametri F. I valori dei parametri F trasmessi non corrispondono a quelli previsti nel driver PROFIsafe.
5025: Risultato parametrizz. F diverso sui due controller.
5026: Err.CRC nei parametri F. Il valore CRC trasmesso dei parametri F non corrisponde al valore calcolato nel PST.
5065: Err. comunicaz. alla ricezione telegramma PROFIsafe.
5066: Err.sorv. temporale alla ricezione telegramma PROFIsafe.
6000 ... 6166:
Valori messaggi PROFIsafe (driver PROFIsafe per PROFIBUS DP V1/V2 e PROFINET).
Per questi valori di anomalia vengono trasferiti segnali di comando failsafe (Failsafe Values) alle funzioni di sicurezza.
6000: Si è verificato un errore grave nella comunicazione PROFIsafe.
6064 ... 6071: Err.durante l'analisi dei parametri F. I valori dei parametri F trasmessi non corrispondono a quelli previsti nel driver PROFIsafe.
6064: Indirizzo destinaz. e indirizzo PROFIsafe diversi (F_Dest_Add).
6065: Ind. dest. non valido (F_Dest_Add).
6066: Ind. sorgente non valido (F_Source_Add).
6067: Valore tempo watchdog non valido (F_WD_Time).
6068: Livello SIL errato (F_SIL).
6069: Lungh. F-CRC errata (F_CRC_Length).
6070: Versione parametri F errata (F_Par_Version).
6071: Errore CRC nei parametri F (CRC1). Il valore CRC trasmesso dei parametri F non corrisponde a quello calcolato nel driver PROFIsafe.
6072: parametrizzazione F incoerente.
6165: Err. comunicaz. alla ricezione telegramma PROFIsafe. L'errore si può verificare anche se dopo la disinserzione / l'inserzione della Control Unit, o dopo la connessione del cavo PROFIBUS/PROFINET, è stato ricevuto un telegramma PROFIsafe incoerente o superato.
6166: Err.sorv. temporale alla ricezione telegramma PROFIsafe.
Vedi anche: p9555 (SI Motion, tempo di passaggio da STOP F a STOP B (processore 1)), r9725 (SI Motion, diagnostica STOP F)

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

Rimedi:

In generale vale:
Occorre controllare se i clock di sorveglianza in entrambi i canali e i tipi di assi sono uguali ed eventualmente impostarli allo stesso modo. Se l'errore persiste, una soluzione potrebbe essere l'aumento del clock di sorveglianza.
Valore del messaggio = 0:
- In questo canale di sorveglianza non è stato rilevato nessun errore. Controllare il messaggio di errore dell'altro canale di sorveglianza (per MM: C30711).
Valore del messaggio = 3:
Fase di messa in servizio:
La valutazione encoder per il proprio o il secondo canale non è impostata correttamente --> correzione della valutazione encoder.
In esercizio:
Controllo della struttura meccanica e dei segnali dell'encoder.
Valore del messaggio = 4:
- Occorre controllare se i clock di sorveglianza in entrambi i canali sono uguali ed eventualmente impostarli allo stesso modo. Con il valore di anomalia 5 di un altro canale di sorveglianza (per MM: C30711) i clock di sorveglianza devono essere impostati a un valore più elevato.
Valore del messaggio = 232:
-Aumentare la tolleranza isteresi (p9547/p9347). Se necessario aumentare il valore di filtro (p9545/p9345).
Per il valore di segnalazione = 1 ... 999:
- Se il valore di segnalazione è elencato sotto la causa: verificare i parametri confrontati in modo incrociato ai quali si riferisce il valore di segnalazione.
- Copiare i parametri Safety.
- Eseguire un POWER ON per tutti i componenti (disinserzione/inserzione).
- Aggiornare il software del Motor Module.
- Aggiornare il software della Control Unit.
- Correzione della valutazione dell'encoder. I valori attuali sono diversi a causa di errori meccanici (cinghie trapezoidali, avanzamento verso limite meccanico, usura e impostazione troppo rigida delle finestre, errori dell'encoder, ...).
Valore del messaggio = 1000:
- Controllo del segnale appartenente all'ingresso di sicurezza (problemi di contatto).
Valore del messaggio = 1001:
- Eseguire un POWER ON per tutti i componenti (disinserzione/inserzione).
- Aggiornare il software del Motor Module.
- Aggiornare il software della Control Unit.
Valore del messaggio = 1005:
- Controllo delle condizioni per l'abilitazione degli impulsi.
Valore del messaggio = 1011:
- Per la diagnostica vedere il parametro (r9571).
Valore del messaggio = 1012:
- Aggiornare il software del Sensor Module.
- Per i sistemi a 1 encoder, controllare che i parametri dell'encoder siano identici (p9515/p9315, p9519/p9319, p9523/p9323, p9524/p9324, p9525/p9325, p9529/p9329).
- Per encoder DQI vale: aggiornare eventualmente il firmware della Control Unit a una versione più recente per la quale sia abilitato l'encoder DQI.
Per il valore di segnalazione = 1020, 1021:
- Controllo del collegamento di comunicazione.
- Impostare valori più elevati per i clock di sorveglianza (p9500, p9511).
- Eseguire un POWER ON per tutti i componenti (disinserzione/inserzione).
- Sostituire l'hardware.
Valore del messaggio = 1033:
- Per encoder DQI vale: aggiornare eventualmente il firmware della Control Unit a una versione più recente per la quale sia abilitato l'encoder DQI.
Valore del messaggio = 1041:
- Ridurre la corrente minima (p9588).
- Per i motori sincroni aumentare il valore di p9783.
- Controllare se è attivata la funzione "Funzionamento regolato con iniezione segnale HF" (p1750.5 = 1) e, nel caso, disattivarla.
Valore del messaggio = 1042:
- Generatore di rampa, aumentare tempo di accelerazione/decelerazione (p1120/p1121).
- Verificare che l'impostazione della regolazione di corrente/velocità sia corretta (la corrente costituente la coppia / il campo e il valore attuale di velocità non devono oscillare).
- Ridurre la dinamica del valore di riferimento.
- Aumentare la corrente minima (p9588).
Valore del messaggio = 1043:
- Aumentare la tolleranza di tensione (p9589).

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

- Generatore di rampa, aumentare tempo di accelerazione/decelerazione (p1120/p1121).
- Verificare che l'impostazione della regolazione di corrente/velocità sia corretta (la corrente costituente la coppia / il campo e il valore attuale di velocità non devono oscillare).
- Ridurre la dinamica del valore di riferimento.

Per il valore di segnalazione = 5000, 5014, 5023, 5024, 5030, 5031, 5032, 5042, 5043, 5052, 5053, 5068, 5072, 5073, 5082 ... 5087, 5090, 5091, 5122 ... 5125, 5132 ... 5135, 5140:
- Eseguire un POWER ON per tutti i componenti (disinserzione/inserzione).
- Controllare se esistono anomalie nella comunicazione DRIVE-CLiQ tra la Control Unit e il Motor Module interessato ed eventualmente eseguire la diagnostica appropriata.
- Aggiornare il firmware a una nuova versione.
- Contattare la hotline.
- Sostituire la Control Unit.

Valore del messaggio = 5012:
- Controllare l'impostazione dell'indirizzo PROFIsafe della Control Unit (p9610) e del Motor Module (p9810). L'indirizzo PROFIsafe non deve essere 0 o FFFF!

Per il valore di segnalazione = 5013, 5025:
- Eseguire un POWER ON per tutti i componenti (disinserzione/inserzione).
- Controllare l'impostazione dell'indirizzo PROFIsafe della Control Unit (p9610) e del Motor Module (p9810).
- Controllare se esistono anomalie nella comunicazione DRIVE-CLiQ tra la Control Unit e il Motor Module interessato ed eventualmente eseguire la diagnostica appropriata.

Valore del messaggio = 5022:
- Controllare l'impostazione dei valori dei parametri F sullo slave PROFIsafe (F_SIL, F_CRC_Length, F_Par_Version, F_Source_Add, F_Dest_add, F_WD_Time).

Valore del messaggio = 5026:
- Controllare e aggiornare i valori dei parametri F e del CRC dei parametri risultante (CRC1) sullo slave PROFIsafe.

Valore del messaggio = 5065:
- Controllare la progettazione e la comunicazione sullo slave PROFIsafe (n. progr. / CRC).
- Verificare l'impostazione del valore per il parametro F F_WD_Time sullo slave PROFIsafe ed eventualmente impostare un valore più elevato.
- Controllare se esistono anomalie nella comunicazione DRIVE-CLiQ tra la Control Unit e il Motor Module interessato ed eventualmente eseguire la diagnostica appropriata.

Valore del messaggio = 5066:
- Verificare l'impostazione del valore per il parametro F F_WD_Time sullo slave PROFIsafe ed eventualmente impostare un valore più elevato.
- Valutare le informazioni di diagnostica nell'F-Host.
- Controllare il collegamento PROFIsafe.

Valore del messaggio = 6000:
- Eseguire un POWER ON per tutti i componenti (disinserzione/inserzione).
- Controllare se esistono anomalie nella comunicazione DRIVE-CLiQ tra la Control Unit e il Motor Module interessato ed eventualmente eseguire la diagnostica appropriata.
- Impostare valori più elevati per i clock di sorveglianza (p9500, p9511).
- Aggiornare il firmware a una nuova versione.
- Contattare la hotline.
- Sostituire la Control Unit.

Valore del messaggio = 6064:
- Verificare impostaz. valore nel parametro F F_Dest_Add su slave PROFIsafe.
- Controllare l'impostazione dell'indirizzo PROFIsafe della Control Unit (p9610) e del Motor Module (p9810).

Valore del messaggio = 6065:
- Verificare impostaz. valore nel parametro F F_Dest_Add su slave PROFIsafe. L'indirizzo di destinaz. non può essere 0 o FFFF!

Valore del messaggio = 6066:
- Verificare impostaz. valore nel parametro F F_Source_Add su slave PROFIsafe. L'indirizzo sorgente non può essere 0 o FFFF!

Valore del messaggio = 6067:
- Verificare impostaz. valore nel parametro F F_WD_Time su slave PROFIsafe. Valore tempo watchdog non può essere 0!

Valore del messaggio = 6068:
- Verificare impostaz. valore nel parametro F F_SIL su slave PROFIsafe. Il livello SIL deve corrispondere a SIL2!

Valore del messaggio = 6069:
- Verificare impostaz. valore nel parametro F F_CRC_Length su slave PROFIsafe. L'impostazione della lunghezza CRC2 è 2 byte CRC in modo V1 e 3 byte CRC in modo V2!

Valore del messaggio = 6070:
- Verificare impostaz. valore nel parametro F F_Par_Version su slave PROFIsafe. Il valore della versione del parametro F è 0 in modalità V1 e 1 in modalità V2!

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

Valore del messaggio = 6071:
- Controllare ed eventualmente aggiornare i valori dei parametri F e del CRC dei parametri risultante (CRC1) su slave PROFIsafe.
Valore del messaggio = 6072:
- Controllare l'impostazione dei valori dei parametri F ed eventualmente correggerla.
Per i parametri F F_CRC_Length e F_Par_Version sono ammesse le seguenti combinazioni:
F_CRC_Length = 2-Byte-CRC e F_Par_Version = 0
F_CRC_Length = 3-Byte-CRC e F_Par_Version = 1
Valore del messaggio = 6165:
- Confermare l'errore al manifestarsi dello stesso dopo l'avviamento della Control Unit o dopo la connessione del cavo PROFIBUS/PROFINET.
- Controllare progettazione e comunicazione su slave PROFIsafe.
- Verificare l'impostazione del valore per il parametro F F_WD_Time sullo slave PROFIsafe ed eventualmente impostare un valore più elevato.
- Controllare se esistono anomalie nella comunicazione DRIVE-CLiQ tra la Control Unit e il Motor Module interessato ed eventualmente eseguire la diagnostica appropriata.
Valore del messaggio = 6166:
- Controllare progettazione e comunicazione su slave PROFIsafe.
- Verificare l'impostazione del valore per il parametro F F_WD_Time sullo slave PROFIsafe ed eventualmente impostare un valore più elevato.
- Valutare le informazioni di diagnostica nell'F-Host.
- Controllare il collegamento PROFIsafe.
Questo messaggio può essere tacitato come segue:
- Sorveglianze di movimento integrate nell'azionamento: tramite Terminal Module 54F (TM54F) oppure PROFIsafe
- Sorveglianze di movimento con SINUMERIK: tramite pulsantiera di macchina
Vedi anche: p9300 (SI Motion, clock di sorveglianza (processore 2)), p9500 (SI Motion, clock di sorveglianza (processore 1))

C01712 SI Motion CU: Guasto durante l'elaborazione F-IO

Valore di segnalazione: %1

Oggetto azion.: SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Effetto: NESSUNO

Tacitazione: IMMEDIATAMENTE (POWER ON)

Causa: Nel confronto incrociato dei due canali di sorveglianza, l'azionamento ha rilevato una differenza tra i parametri o i risultati dell'elaborazione F-IO e ha attivato uno STOP F. Una delle sorveglianze non è più affidabile, per cui non è garantito un funzionamento sicuro.
A seguito dell'intervento di uno STOP F viene anche visualizzato il messaggio Safety C01711 con il valore 0.
Se è attiva almeno una funzione di sorveglianza, dopo che è trascorso un interv. di tempo parametrizz. viene emesso il messaggio Safety C01701 "SI Motion: STOP B attivato".
Valore del messaggio (r9749, interpretazione decimale):
Numero del dato confrontato in modo incrociato che ha provocato questo messaggio.
1: SI Discordanza tempo di sorveglianza ingressi (p10002, p10102).
2: SI Morsetto d'ingresso tacitazione evento interno (p10006, p10106).
3: SI STO Morsetto d'ingresso (p10022, p10122).
4: SI SS1 Morsetto d'ingresso (p10023, p10123).
5: SI SS2 Morsetto d'ingresso (p10024, p10124).
6: SI SOS Morsetto d'ingresso (p10025, p10125).
7: SI SLS Morsetto d'ingresso (p10026, p10126).
8: SI SLS_Limit(1) Morsetto d'ingresso (p10027, p10127).
9: SI SLS_Limit(2) Morsetto d'ingresso (p10028, p10128).
10: SI Safe State Selezione segnale (p10039, p10139).
11 SI F-DI Modalità d'ingresso (p10040, p10140).
12: SI F-DO 0 Sorgenti dei segnali (p10042, p10142).
13: Stato differente delle sorgenti dei segnali staticamente inattive (p10006, p10022 ... p10028).
14: SI Discordanza tempo di sorveglianza uscite (p10002, p10102).
15: SI Tacitazione evento interno (p10006, p10106).
16: SI Risposta sensore test, selezione modalità di test per stop di prova (p10046, p10146, p10047, p10147).
17: SI Tempo di attesa per stop di prova sui DO (p10001).
18 ... 25: SI Risposta sensore test (p10046, p10146, p10047, p10147). Aspettativa di un segnale di ritorno interno, formato dalla modalità di stop di prova selezionata.

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

26 ... 33: SI Risposta sensore test (p10046, p10146, p10047, p10147). Aspettativa di un segnale di ritorno esterno, formato dalla modalità di stop di prova selezionata.
34 ... 41: SI Risposta sensore test (p10046, p10146, p10047, p10147). Aspettativa di un secondo segnale di ritorno interno, formato dalla modalità di stop di prova selezionata.
42: Dato interno per elaborazione del secondo segnale di ritorno interno, formato tramite la modalità di stop di prova selezionata (p10047, p10147).
43: Dato interno per elaborazione del segnale di ritorno interno, formato tramite la modalità di stop di prova selezionata (p10047, p10147).
44: Dato interno per elaborazione del segnale di ritorno esterno, formato tramite la modalità di stop di prova selezionata (p10047, p10147).
45: Dato interno per stato di inizializzazione del modulo di stop di prova, in funzione dei parametri di stop di prova.
46: SI Ingressi digitali, tempo di antirimbalzo (p10017, p10117).
47: Selezione F-DI per PROFIsafe (p10050, p10150).
48: Selezione F-DI per PROFIsafe (p10050, p10150).
49: SI SDI positivo, morsetto di ingresso (p10030, p10130).
50: SI SDI negativo, morsetto di ingresso (p10031, p10131).

Rimedi:
- Verificare che i parametri interessati siano impostati correttamente ed eventualmente correggerli.
- Garantire l'uguaglianza copiando i dati SI sul secondo canale, quindi eseguire una prova di collaudo.
- Controllare che il clock di sorveglianza sia identico in p9500 e p9300.

Nota:
Questo messaggio può essere tacitato tramite F-DI o PROFIsafe.
Vedi anche: p9300 (SI Motion, clock di sorveglianza (processore 2)), p9500 (SI Motion, clock di sorveglianza (processore 1))

C01714 SI Motion CU: Velocità limitata sicura superata

Valore di segnalazione: %1

Oggetto azion.: SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Effetto: NESSUNO

Tacitazione: IMMEDIATAMENTE (POWER ON)

Causa: L'azionamento si è mosso più velocemente del limite di velocità (p9531). L'azionamento verrà arrestato dalla reazione di stop progettata (p9563).
Valore del messaggio (r9749, interpretazione decimale):
100: SLS1 superato.
200: SLS2 superato.
300: SLS3 superato.
400: SLS4 superato.
1000: Frequenza limite encoder superata.

Rimedi:
- Controllare il programma di movimento sul controllo.
- Controllare i limiti per la "Velocità limitata sicura" (SLS) (p9531) ed eventualmente adattarli.

Questo messaggio può essere tacitato come segue:
- Sorveglianze di movimento integrate nell'azionamento: tramite Terminal Module 54F (TM54F) oppure PROFIsafe
- Sorveglianze di movimento con SINUMERIK: tramite pulsantiera di macchina

Nota:
SI: Safety Integrated
SLS: Safely Limited Speed (velocità limitata sicura) / SG: Safely reduced speed (velocità ridotta sicura)
Vedi anche: p9531 (SI Motion, valori limite SLS (processore 1)), p9563 (SI Motion, reazione di stop SLS specifica (processore 1))

C01716 SI Motion CU: Tolleranza per direzione di movimento sicura superata

Valore di segnalazione: %1

Oggetto azion.: SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Effetto: NESSUNO

Tacitazione: IMMEDIATAMENTE (POWER ON)

Causa: È stata superata la tolleranza per la funzione "Direzione di movimento sicura". L'azionamento verrà arrestato dalla reazione di stop progettata (p9566).
Valore del messaggio (r9749, interpretazione decimale):
0: La tolleranza per la funzione "Direzione di movimento sicura positiva" è stata superata.
1: La tolleranza per la funzione "Direzione di movimento sicura negativa" è stata superata.

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

Rimedi:
- Controllare il programma di movimento sul controllo.
- Verificare la tolleranza per la funzione "SDI" ed eventualmente adattarla (p9564).

Questo messaggio può essere tacitato come segue:
Tramite F-DI o PROFIsafe.
Nota:
SDI: Safe Direction (direzione di movimento sicura)
SI: Safety Integrated
Vedi anche: p9564 (SI Motion, tolleranza SDI (processore 1)), p9565 (SI Motion, tempo di ritardo SDI (processore 1)), p9566 (SI Motion, reazione di stop SDI (processore 1))

C01745 SI Motion CU: Verifica coppia di frenatura durante test di frenatura

Valore di segnalazione: -

Oggetto azion.: SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Effetto: NESSUNO

Tacitazione: POWER ON (IMMEDIATAMENTE)

Causa: Tramite il parametro p2003 la normazione della coppia di frenatura per il test di frenatura è stata modificata.
Per il test di frenatura deve essere di nuovo eseguita una prova di collaudo. In questo modo viene rilevato se il test di frenatura viene eseguito di nuovo con la corretta coppia di frenatura.

Rimedi:
- Eseguire un POWER ON per tutti i componenti (disinserzione/inserzione).
- Ripetere il test di collaudo per il test di frenatura sicuro, se si utilizza il test di frenatura.

Vedi anche: p2003 (Coppia di riferimento)

C01750 SI Motion CU: Errore hardware encoder sicuro

Valore di segnalazione: %1

Oggetto azion.: SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Effetto: NESSUNO

Tacitazione: IMMEDIATAMENTE (POWER ON)

Causa: L'encoder utilizzato per le funzioni sicure di sorveglianza del movimento segnala un errore hardware.
Valore del messaggio (r9749, interpretazione decimale):
Parola di stato dell'encoder 1, parola di stato dell'encoder 2 che hanno provocato il messaggio di errore.

Rimedi:
- Controllare la connessione dell'encoder.
- Sostituire l'encoder.

Questo messaggio può essere tacitato come segue:
- Sorveglianze di movimento integrate nell'azionamento: tramite Terminal Module 54F (TM54F) oppure PROFIsafe
- Sorveglianze di movimento con SINUMERIK: tramite pulsantiera di macchina.

C01751 SI Motion CU: Errore test efficacia encoder sicuro

Valore di segnalazione: %1

Oggetto azion.: SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Effetto: NESSUNO

Tacitazione: IMMEDIATAMENTE (POWER ON)

Causa: L'encoder Der DRIVE-CLiQ per le funzioni sicure di sorveglianza del movimento segnala un errore nei test di efficacia.
Valore del messaggio (r9749, interpretazione decimale):
Solo per la diagnostica errori interna Siemens.

Rimedi:
- Controllare la connessione dell'encoder.
- Sostituire l'encoder.

Questo messaggio può essere tacitato come segue:
- Sorveglianze di movimento integrate nell'azionamento: tramite Terminal Module 54F (TM54F) oppure PROFIsafe
- Sorveglianze di movimento con SINUMERIK: tramite pulsantiera di macchina

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

C01770 SI Motion CU: Errore di discrepanza di ingressi / uscite fail-safe

Valore di segnalazione: %1

Oggetto azion.: SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Effetto: NESSUNO

Tacitazione: IMMEDIATAMENTE (POWER ON)

Causa: I morsetti di ingresso/uscita digitali fail-safe (F-DI/F-DO) presentano uno stato diverso per un tempo maggiore di quello parametrizzato in p10002 / p10102.
Valore di anomalia (r0949, interpretazione bit per bit):
yyyyxxxx bin
xxxx: Errore di discrepanza per gli ingressi digitali fail-safe (F-DI).
Bit 0: Errore di discrepanza per F-DI 0
Bit 1: Errore di discrepanza per F-DI 1
...
yyyy: Errore di discrepanza per le uscite digitali fail-safe (F-DO).
Bit 0: Errore di discrepanza per F-DO 0
...
Nota:
Se si verificano più errori di discrepanza, l'anomalia viene segnalata solo per il primo di essi.

Rimedi: - Controllare il cablaggio F-DI (problemi di contatto).
Nota:
Questo messaggio può essere tacitato tramite F-DI o PROFIsafe.
Gli errori di discrepanza di un FDI possono essere tacitati completamente se dopo aver eliminato la causa dell'errore è stata eseguita una tacitazione sicura (p10006 o tacitazione tramite PROFIsafe). Finché non viene eseguita la tacitazione sicura, l'F-DI interno corrispondente resta nello stato sicuro.
Nelle operazioni di commutazione cicliche sull'F-DI può rendersi necessario adattare il tempo di discrepanza alla frequenza di commutazione.
Se la durata del periodo di un impulso ciclico di commutazione rientra nell'ordine di grandezza del doppio rispetto al valore in p10002, è necessario verificare le seguenti formule:
p10002 < (tp/2) - td (il tempo di discrepanza deve essere inferiore a metà durata del periodo meno il tempo di discrepanza reale)
p10002 >= p9500 (il tempo di discrepanza deve essere almeno pari a p9500)
p10002 > td (il tempo di discrepanza deve essere maggiore di quello reale che si verifica alla commutazione)
td = possibile tempo di discrepanza reale in ms che può verificarsi durante un'operazione di commutazione. Questo tempo deve essere almeno di 1 clock di campionamento SI (vedere p9500).
tp = durata del periodo di una commutazione in ms.
Con l'antirimbalzo attivo p10017, il tempo di discrepanza viene direttamente predefinito dal tempo di antirimbalzo.
Se la durata del periodo di un impulso ciclico di commutazione rientra nell'ordine di grandezza del doppio rispetto al tempo di antirimbalzo, vanno verificate le seguenti formule:
p10002 < p10017 + 1 ms - td
p10002 > td
p10002 >= p9500
Esempio:
Con tempo di campionamento SI di 12 ms e frequenza di commutazione di 110 ms (p10017 = 0), il tempo di discrepanza deve essere impostato al massimo come segue:
p10002 <= (110/2 ms) - 12 ms = 43 ms
Si ottiene il valore arrotondato p10002 <= 36 ms (dato che il tempo di discrepanza viene applicato in modo arrotondato a clock di campionamento SI interi, è necessario un arrotondamento a un clock di campionamento SI intero se il risultato non è multiplo di un clock di campionamento SI).
Nota:
F-DI: Failsafe Digital Input (ingresso digitale a prova d'errore)
F-DO: Failsafe Digital Output (uscita digitale a prova d'errore)

A01772 SI Motion CU: Stop di prova ingressi/uscite fail-safe attivo

Valore di segnalazione: -

Oggetto azion.: SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Effetto: NESSUNA

Tacitazione: NESSUNA

Causa: Viene eseguito lo stop di prova per gli ingressi digitali fail-safe (F-DI) e/o le uscite digitali fail-safe (F-DO).

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

Nota:
F-DI: Failsafe Digital Input (ingresso digitale a prova d'errore)
F-DO: Failsafe Digital Output (uscita digitale a prova d'errore)

Rimedi: L'avviso scompare automaticamente appena si termina correttamente o si interrompe (in caso di errore) lo stop di prova.

F01773 SI Motion CU: Stop di prova errato

Valore di segnalazione: %1

Oggetto azion.: SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Effetto: NESSUNO

Tacitazione: IMMEDIATAMENTE (POWER ON)

Causa: In caso di stop di prova delle uscite a prova d'errore, si è verificato un errore sul lato CU.
Valore di anomalia (r0949, interpretazione esadecimale):
RRRVWXYZ hex:
R: riservato.
V: stato attuale del canale DO interessato (cfr. X) sulla CU (corrisponde agli stati letti dall'hardware, bit 0 = DO 0, bit 1 = DO 1, ecc.).
W: stato richiesto del canale DO interessato (cfr. X, bit 0 = DO 0, bit 1 = DO 1, ecc.).
X: canali DO interessati che indicano un errore (bit 0 = DO 0, bit 1 = DO 1, ecc.).
Y: causa dell'errore dello stop di prova.
Z: stato dello stop di prova in cui si è verificato l'errore.
Y: causa dell'errore dello stop di prova
Y = 1: lato MM nello stato errato dello stop di prova (errore interno).
Y = 2: gli stati previsti del/dei DO non sono stati raggiunti (CU305: readback tramite DI 22 / CU240 readback tramite DI 2).
Y = 3: stato difettoso del timer sul lato CU (errore interno)
Y = 4: gli stati previsti dei/del Diag-DO non sono stati raggiunti (CU305: readback interno sul canale MM).
Y = 5: gli stati previsti dei/del secondo Diag-DO non sono stati raggiunti (CU305: readback interno sul canale CU).
A seconda della causa dell'errore (2, 4 o 5) X e V indicano lo stato del DI o del Diag-DO.
Per molti errori degli stop di prova viene visualizzato il primo errore verificatosi.
Z: stato dello stop di prova e azioni di prova collegate
Z = 0 ... 3: fase di sincronizzazione dello stop di prova tra CU e Motor Module, nessuna operazione di manovra
Z = 4: DO + OFF e DO - OFF
Z = 5: verifica delle aspettative
Z = 6: DO + ON e DO - ON
Z = 7: verifica delle aspettative
Z = 8: DO + OFF e DO - ON
Z = 9: verifica delle aspettative
Z = 10: DO + ON e DO - OFF
Z = 11: verifica delle aspettative
Z = 12: DO + OFF e DO - OFF
Z = 13: verifica delle aspettative
Z = 14: fine stop di prova
Diag - Tabella delle aspettative:
Stato stop di prova: Aspettativa Mode 1 / Mode 2 / Mode 3 / Mode 4
5: 0/-/-/1
7: 0/-/-/0
9: 0/-/-/0
11: 1/-/-/1
13: 0/-/-/1
Tabella delle aspettative secondo Diag:
Stato stop di prova: Aspettativa Mode 1 / Mode 2 / Mode 3 / Mode 4
5: -/-/-/1
7: -/-/-/0
9: -/-/-/1
11: -/-/-/0
13: -/-/-/1
DI - Tabella delle aspettative:
Stato stop di prova: Aspettativa Mode 1 / Mode 2 / Mode 3 / Mode 4
5: -/1/1/-
7: -/0/0/-

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

9: -/0/1/-
11: -/0/1/-
13: -/1/1/-
Esempio:
Vengono segnalati l'anomalia F01773 (CU) con il valore di anomalia 0001_0127 e l'anomalia F30773 (MM) con il valore di anomalia 0000_0127.
Ciò significa che nello stato 7 (Z=7) dopo l'attivazione di DO-0 (X = 1) su ON/ON, lo stato del segnale di ritorno interno non è stato impostato correttamente (Y = 2).
Il valore di anomalia 0001_0127 indica qui che era previsto il valore 0 (W = 0) e che è stato letto 1 (V = 1) dall'hardware.
Il valore di anomalia 0000_0127 sull'MM indica qui le aspettative.
W e V sono sempre identici per l'anomalia F30773 e indicano con 0 che all'ingresso di ritorno era previsto il valore 0, ma che questo non era presente sull'altro canale (CU).

Rimedi: Controllare il cablaggio degli F-DO e avviare il nuovo stop di prova.
Nota:
L'anomalia viene annullata se lo stop di prova viene eseguito correttamente.
Per molti errori degli stop di prova viene visualizzato il primo errore verificatosi.
Dopo il riavvio dello stop di prova viene eventualmente segnalato l'errore dello stop di prova successivo già presente.

A01774 SI Motion CU: Stop di prova necessario

Valore di segnalazione: -

Oggetto azion.: SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Effetto: NESSUNA

Tacitazione: NESSUNA

Causa:
- Dopo l'inserzione dell'azionamento non è ancora stato eseguito alcuno stop di prova.
- Dopo la messa in servizio è necessario un nuovo stop di prova.
- Il tempo per l'esecuzione della dinamizzazione forzata (stop di prova) è scaduto (p10003).

Rimedi: Eseguire lo stop di prova (BI: p10007).

A01796 (F, N) SI Motion CU: Attesa di comunicazione

Valore di segnalazione: -

Oggetto azion.: SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Effetto: NESSUNA

Tacitazione: NESSUNA

Causa: L'azionamento attende che venga stabilita la comunicazione con SINUMERIK o TM54F per l'esecuzione delle funzioni di sorveglianza sicura del movimento.
Nota:
In questo stato gli impulsi sono cancellati in modo sicuro.

Rimedi: Se il messaggio non viene ritirato automaticamente dopo un certo periodo di tempo, occorre eseguire le seguenti verifiche (in funzione della comunicazione):
Per la comunicazione con SINUMERIK vale quanto segue:
- Esaminare e rimuovere altri messaggi presenti per la comunicazione PROFIBUS.
- Verificare l'assegnazione corretta degli assi del controllore sovraordinato agli azionamenti dell'apparecchio di azionamento.
- Verificare ed eventualmente impostare l'abilitazione delle funzioni di sorveglianza sicura del movimento per l'asse corrispondente sul controllo sovraordinato.

Per la comunicazione con TM54F vale quanto segue:
- Esaminare e rimuovere altri messaggi presenti per la comunicazione DRIVE-CLiQ con TM54F.
- Verificare l'impostazione di p10010. Tutti gli oggetti di azionamento comandati dal modulo TM54F devono essere elencati.

Vedi anche: p9601 (SI Abilitazione funzioni integrate nell'azionam. (processore 1)), p9801 (SI Abilitazione funzioni integrate nell'azionam. (processore 2))

Reazione a F: NESSUNO (OFF1, OFF2, OFF3)

Tacitazione per F: IMMEDIATAMENTE

Reazione a N: NESSUNA

Tacitazione per N: NESSUNA

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

C01798 SI Motion CU: Stop di prova in corso

Valore di segnalazione: -

Oggetto azion.: SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Effetto: NESSUNO

Tacitazione: IMMEDIATAMENTE (POWER ON)

Causa: Lo stop di prova è attivo.

Rimedi: Nessuna operazione necessaria.
Il messaggio scompare quando termina lo stop di prova.
Nota:
SI: Safety Integrated

C01799 SI Motion CU: Modalità prova di collaudo attiva

Valore di segnalazione: -

Oggetto azion.: SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Effetto: NESSUNO

Tacitazione: IMMEDIATAMENTE (POWER ON)

Causa: La modalità prova di collaudo è attiva. I messaggi POWER ON delle funzioni di sorveglianza sicura del movimento si possono tacitare con il pulsante Reset durante il test di collaudo del controllo sovraordinato.

Rimedi: Nessuna operazione necessaria.
Il messaggio scompare quando si esce dalla modalità di prova.
Nota:
SI: Safety Integrated

F01800 DRIVE-CLiQ: Errore configurazione/hardware

Valore di segnalazione: %1

Oggetto azion.: Tutti gli oggetti

Effetto: NESSUNO (ENCODER, IASC / FRENO DC, OFF1, OFF2, OFF3, STOP1, STOP2)

Tacitazione: IMMEDIATAMENTE (POWER ON)

Causa: Si è verificato un errore nel collegamento DRIVE-CLiQ.
Valore di anomalia (r0949, interpretazione decimale):
100 ... 107:
La comunicazione tramite la presa DRIVE-CLiQ X100 ... X107 non ha commutato nel funzionamento ciclico. La causa può essere una struttura errata o una configurazione che provoca un timing del bus impossibile.
10:
Perdita del collegamento DRIVE-CLiQ. La causa può essere ad es. l'estrazione di un cavo DRIVE-CLiQ dalla Control Unit oppure potrebbe essere presente un cortocircuito nei motori con DRIVE-CLiQ. Questo errore può essere confermato solo nella comunicazione ciclica.
11:
Errori ripetuti nel riconoscimento del collegamento. Questo errore può essere confermato solo nella comunicazione ciclica.
12:
È stato individuato un collegamento, ma lo scambio dell'identificazione dei nodi/partner non funziona. La causa è probabilmente un componente guasto. Questo errore può essere confermato solo nella comunicazione ciclica.

Rimedi: Per il valore di anomalia = 100 ... 107:
- Accertarsi che le versioni del firmware siano identiche per i componenti DRIVE-CLiQ.
- Evitare topologie lunghe in caso di clock brevi del regolatore di corrente.

Per il valore di anomalia = 10:
- Controllare i cavi DRIVE-CLiQ sulla Control Unit.
- Eliminare il possibile cortocircuito dei motori con DRIVE-CLiQ.
- Eseguire un POWER ON.

Per il valore di anomalia = 11:
- Controllare che l'installazione del quadro elettrico e la posa dei cavi siano conformi EMC.

Per il valore di anomalia = 12:
- Sostituire il componente interessato.

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

A01840 SMI: Rilevato componente senza dati motore

Valore di segnalazione: Numero di componente: %1

Oggetto azion.: Tutti gli oggetti

Effetto: NESSUNA

Tacitazione: NESSUNA

Causa: È stato rilevato un SMI/DQI senza dati motore (ad es. SMI sostituito come parte di ricambio).
Valore di avviso (r2124, interpretazione decimale):
Numero di componente in base alla topologia di riferimento.

Rimedi: 1. Ricaricare i dati SMI/DQI (dati motore/encoder) dalla copia di backup dati (p4690, p4691).
2. Eseguire un POWER ON per questo componente (disinserzione/inserzione).
Nota:
DQI: DRIVE-CLiQ Sensor Integrated
SMI: SINAMICS Sensor Module Integrated
Vedi anche: p4690 (Caso di sostituzione di SMI, numero di componente), p4691 (Caso di sostituzione di SMI, memorizza/copia dati)

A01900 (F) PB/PN: telegramma di configurazione errato

Valore di segnalazione: %1

Oggetto azion.: Tutti gli oggetti

Effetto: NESSUNA

Tacitazione: NESSUNA

Causa: Un controller tenta di stabilire un collegamento con un telegramma di configurazione errato.
Valore di avviso (r2124, interpretazione decimale):
1: Creazione di collegamento progettata con più oggetti di azionamento di quanti ne siano presenti nell'apparecchio.
Gli oggetti di azionamento per la sostituzione dei dati di processo e la loro sequenza vengono definiti in p0978.
2: Troppe parole dati PZD per output o input per un oggetto di azionamento. Il numero di PZD possibili di un oggetto di azionamento è definito dal numero degli indici in r2050/p2051.
3: Numero di byte dispari per input o output.
4: Dati di impostazione per sincronizzazione non accettati. Per ulteriori informazioni vedere A01902.
223: Sincronizzazione di clock non ammessa per PZD Interface impostato in p8815[0].
253: PN Shared Device: configurazione mista non ammessa di PROFIsafe e PZD.
254: PN Shared Device: Occupazione doppia non ammessa di uno slot/sottoslot.
255: PN: L'oggetto di azionamento configurato e quello presente non corrispondono.
501: Parametri PROFIsafe errati (ad es. F_Dest).

Rimedi: Verifica della progettazione del bus sul lato master e sul lato slave.
Valore di avviso = 1:
Verifica dell'elenco degli oggetti di azionamento con sostituzione dei dati di processo (p0978).
Con p0978[x] = 0 è possibile escludere tutti gli oggetti di azionamento che seguono nell'elenco dalla sostituzione dei dati di processo.
Valore di avviso = 2:
Verifica del numero di parole dati per output e input per un oggetto di azionamento.
Valore di avviso = 255:
Verifica degli oggetti di azionamento configurati.
Valore di avviso = 501:
Verifica dell'indirizzo PROFIsafe impostato (p9610).

Reazione a F: NESSUNO (OFF1)

Tacitazione per F: IMMEDIATAMENTE

A01902 IF1: Funzionamento sincrono al clock PB/PN, parametrizzazione non consentita

Valore di segnalazione: %1

Oggetto azion.: Tutti gli oggetti

Effetto: NESSUNA

Tacitazione: NESSUNA

Causa: La parametrizzazione per il funzionamento sincrono al clock non è ammessa.
Valore di avviso (r2124, interpretazione decimale):
0: Tempo di ciclo del bus Tdp < 0,5 ms.

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

1: Tempo di ciclo del bus Tdp > 32 ms.
2: Il tempo di ciclo del bus Tdp non è un multiplo intero del clock del regolatore di corrente.
3: Ora del rilevamento del valore attuale Ti > tempo di ciclo del bus Tdp oppure Ti = 0.
4: L'ora del rilevamento del valore attuale Ti non è un multiplo intero del clock del regolatore di corrente.
5: Ora del rilevamento del valore di riferimento To > tempo di ciclo del bus Tdp oppure To = 0.
6: L'ora dell'acquisizione del valore attuale To non è un multiplo intero del clock del regolatore di corrente.
7: Il tempo di ciclo dell'applicazione master Tmapc non è un multiplo intero del clock del regolatore di velocità.
8: Riserva bus, tempo di ciclo del bus Tdp - Tempo Data Exchange Tdx inferiore a due clock del regolatore di corrente.
10: Ora di acquisizione del valore di riferimento non To <= tempo di Data Exchange Tdx + To_min.
11: Tempo di ciclo dell'applicazione master Tmapc > 14 x Tdp oppure Tmapc = 0.
12: Finestra di tolleranza PLL Tpll_w > Tpll_w_max.
13: Tempo di ciclo del bus Tdp non è un multiplo di tutti i clock di base p0110[x].
14: Per COMM BOARD con impostazione To - 1 x Tbase_io = Tdp - Ti, l'ora di acquisizione del valore di riferimento non è To <= tempo di Data Exchange Tdx + 2 * To_min.
15: Questa configurazione non è ammessa per Tdp < 1 ms.
16: L'ora del rilevamento del valore attuale Ti è minore del valore ammesso (COMM BOARD: Ti >= 2 x Tbase_io).
17: L'impostazione (To + Ti = Tdp + 2 x Tbase_io) non è ammessa per COMM BOARD.

Rimedi:
- Adattare il telegramma di parametrizzazione.
- Adattare il clock del regolatore di corrente o di velocità.

Valore di avviso = 15:
- Controllare il numero di determinati tipi di oggetto di azionamento nella configurazione.

Nota:
IF1: Interface 1
PB: PROFIBUS
PN: PROFINET
Tbase_io: base tempo per Ti, To (= 125us)

F01910 (N, A) Bus di campo: Timeout valore di riferimento

Valore di segnalazione: -

Oggetto azion.: Tutti gli oggetti

Effetto: OFF3 (IASC / FRENO DC, NESSUNO, OFF1, OFF2, STOP1, STOP2)

Tacitazione: IMMEDIATAMENTE

Causa: La ricezione dei valori di riferimento dall'interfaccia del bus di campo (Onboard, PROFIBUS/PROFINET/USS) è interrotta.
- Collegamento bus interrotto.
- Controller disinserito.
- Controller impostato in stato STOP.

Vedi anche: p2047 (PROFIBUS Tempo di sorveglianza aggiuntivo)

Rimedi: Verificare il collegamento del bus e impostare il controller nello stato RUN.
PROFIBUS Slave-Redundancy:
nel funzionamento su Y-Link è necessario garantire che nella parametrizzazione degli slave sia impostato "DP-Alarm-Mode = DPV1".
Vedi anche: p2047 (PROFIBUS Tempo di sorveglianza aggiuntivo)

Reazione a N: NESSUNA
Tacitazione per N: NESSUNA
Reazione a A: NESSUNA
Tacitazione per A: NESSUNA

F01911 (N, A) Funzionamento sincrono al clock PB/PN, interruzione clock

Valore di segnalazione: -

Oggetto azion.: Tutti gli oggetti

Effetto: OFF1 (OFF3)

Tacitazione: IMMEDIATAMENTE

Causa: Il telegramma Global Control per la sincronizzazione dei clock è andato perduto nel funzionamento ciclico in più clock DP successivi oppure ha violato la griglia di tempo impostata tramite telegramma di parametrizzazione in più clock DP successivi (vedere tempo di ciclo del bus Tdp e Tpllw).

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

Rimedi: - Controllare lo stato fisico del bus (cavo, connettori, resistenza terminale di chiusura, schermatura, ecc.).
- Verificare se la comunicazione è stata interrotta per un periodo di tempo breve o in modo permanente
- Verificare se vi è un sovraccarico del bus o del controller (ad es. tempo di ciclo del bus Tdp impostato a un valore troppo basso).
Nota:
PB: PROFIBUS
PN: PROFINET

Reazione a N: NESSUNA
Tacitazione per N: NESSUNA
Reazione a A: NESSUNA
Tacitazione per A: NESSUNA

F01912 (N, A) Funz. sincrono al clock PB/PN, assenza segnale di funz. vitale

Valore di segnalazione: -
Oggetto azion.: Tutti gli oggetti
Effetto: OFF1 (OFF3)
Tacitazione: IMMEDIATAMENTE
Causa: Il numero massimo consentito di errori della funzionalità vitale del controller (funzionamento sincrono al clock) è stato superato nel funzionamento ciclico.
Rimedi: - Controllare lo stato fisico del bus (cavi, connettori, resistenza terminale di chiusura, schermatura, ecc.).
- Correggere l'interconnessione del segnale di funzionalità vitale del controller (p2045).
- Controllare che il segnale di funzionalità vitale venga inviato correttamente dal controller (ad es. creare Trace con STW2.12 ... STW2.15 e segnale di trigger ZSW1.3).
- Controllare la percentuale consentita di perdita dei telegrammi (p0925).
- Verificare se vi è un sovraccarico del bus o del controller (ad es. tempo di ciclo del bus Tdp impostato a un valore troppo basso).
Nota:
PB: PROFIBUS
PN: PROFINET

Reazione a N: NESSUNA
Tacitazione per N: NESSUNA
Reazione a A: NESSUNA
Tacitazione per A: NESSUNA

F01915 (N, A) Funz. sincr. al clock PB/PN, assenza funz. vitale ogg. azion. 1

Valore di segnalazione: -
Oggetto azion.: Tutti gli oggetti
Effetto: NESSUNO
Tacitazione: IMMEDIATAMENTE
Causa: Segnalazione cumulativa per i problemi di funzionalità vitale del master (funzionamento sincrono al clock) sull'oggetto di azionamento 1 (Control Unit).
Nella misura centrale il sincronismo con il master va perduto.
Rimedi: Nota:
PB: PROFIBUS
PN: PROFINET

Reazione a N: NESSUNA
Tacitazione per N: NESSUNA
Reazione a A: NESSUNA
Tacitazione per A: NESSUNA

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

A01920 (F) PROFIBUS: Interruzione collegamento ciclico

Valore di segnalazione:	-
Oggetto azion.:	Tutti gli oggetti
Effetto:	NESSUNA
Tacitazione:	NESSUNA
Causa:	Il collegamento ciclico con il master PROFIBUS è interrotto.
Rimedi:	Stabilire il collegamento con PROFIBUS e attivare il master PROFIBUS con funzionamento ciclico.
Reazione a F:	NESSUNO (OFF1)
Tacitazione per F:	IMMEDIATAMENTE

A01921 (F) PROFIBUS: Valori di riferimento ricevuti dopo To

Valore di segnalazione:	-
Oggetto azion.:	Tutti gli oggetti
Effetto:	NESSUNA
Tacitazione:	NESSUNA
Causa:	I dati di uscita del master PROFIBUS (valori di riferimento) vengono ricevuti all'ora errata nell'ambito del clock PROFIBUS.
Rimedi:	- Verificare la progettazione del bus. - Verificare i parametri per il sincronismo di clock (garantire che To > Tdx). Nota: To: Istante dell'accettazione del valore di riferimento Tdx: Data Exchange Time
Reazione a F:	NESSUNO (OFF1)
Tacitazione per F:	IMMEDIATAMENTE

A01930 Clock del regol. di corrente sincr. al clock PB/PN non identico

Valore di segnalazione:	%1
Oggetto azion.:	Tutti gli oggetti
Effetto:	NESSUNA
Tacitazione:	NESSUNA
Causa:	Il clock del regolatore di corrente di tutti gli azionamenti nel funzionamento sincrono al clock deve essere impostato in modo identico. Valore di avviso (r2124, interpretazione decimale): Numero dell'oggetto di azionamento con clock del regolatore di corrente diverso.
Rimedi:	Impostare in modo identico i clock del regolatore di corrente (p0115[0]). Nota: PB: PROFIBUS PN: PROFINET

A01931 Clock del regol. num. giri sincr. al clock PB/PN non identico

Valore di segnalazione:	%1
Oggetto azion.:	Tutti gli oggetti
Effetto:	NESSUNA
Tacitazione:	NESSUNA
Causa:	Il clock del regolatore di numero di giri di tutti gli azionamenti nel funzionamento sincrono al clock deve essere impostato in modo identico. Valore di avviso (r2124, interpretazione decimale): Numero dell'oggetto di azionamento con clock del regolatore di velocità diverso.
Rimedi:	Impostare in modo identico i clock del regolatore di numero di giri (p0115[1]). Nota: PB: PROFIBUS PN: PROFINET

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

A01932 Sincronismo di clock PB/PN assente con DSC

Valore di segnalazione: -

Oggetto azion.: SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Effetto: NESSUNA

Tacitazione: NESSUNA

Causa: Non è presente alcun sincronismo di clock o è presente un segnale di funzionalità vitale a sincronismo di clock ed è selezionato DSC.
Nota:
DSC: Dynamic Servo Control
Vedi anche: p0922, p1190, p1191

Rimedi: Impostare il sincronismo di clock tramite la progettazione del bus o trasferire il segnale di funzionalità vitale a sincronismo di clock.
Vedi anche: r2064 (PROFIdrive Diagnostica, sincronismo di clock)

A01940 Sincronismo di clock PB/PN non raggiunto

Valore di segnalazione: -

Oggetto azion.: Tutti gli oggetti

Effetto: NESSUNA

Tacitazione: NESSUNA

Causa: Il bus si trova nello stato di scambio dati (Data Exchange) e tramite il telegramma di parametrizzazione è stato selezionato il funzionamento sincrono al clock. Non è stato ancora possibile effettuare la sincronizzazione con il clock impostato sul master.
- Il master non invia in telegramma Global Control isocrono anche se il funzionamento sincrono al clock è stato selezionato tramite la progettazione del bus.
- Il master utilizza un clock DP isocrono diverso da quello trasmesso allo slave nel telegramma di parametrizzazione.
- Almeno un oggetto di azionamento (anche non controllato da PROFIBUS/PROFINET) ha l'abilitazione impulsi.

Rimedi: - Controllare l'applicazione del master e la progettazione del bus.
- Verificare la coerenza tra il clock immesso nella progettazione dello slave e il clock impostato sul master.
- Accertarsi che nessun oggetto di azionamento abbia l'abilitazione impulsi. Abilitare gli impulsi solo dopo aver sincronizzato gli azionamenti PROFIBUS/PROFINET.
Nota:
PB: PROFIBUS
PN: PROFINET

A01941 Manca il segnale di clock PB/PN nella configurazione del bus

Valore di segnalazione: -

Oggetto azion.: Tutti gli oggetti

Effetto: NESSUNA

Tacitazione: NESSUNA

Causa: Il bus si trova nello stato di scambio dati (Data Exchange) e tramite il telegramma di parametrizzazione è stato selezionato il funzionamento sincrono al clock. Il telegramma Global Control per il sincronismo non viene ricevuto.

Rimedi: Controllare l'applicazione del master e la progettazione del bus.
Nota:
PB: PROFIBUS
PN: PROFINET

A01943 Segnale di clock PB/PN disturbato nella configurazione del bus

Valore di segnalazione: -

Oggetto azion.: Tutti gli oggetti

Effetto: NESSUNA

Tacitazione: NESSUNA

Causa: Il bus si trova nello stato di scambio dati (Data Exchange) e tramite il telegramma di parametrizzazione è stato selezionato il funzionamento sincrono al clock. Il telegramma Global Control per il sincronismo è stato ricevuto in modo irregolare.

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

- Il master invia un telegramma Global Control irregolare.
- Il master utilizza un clock DP isocrono diverso da quello trasmesso allo slave nel telegramma di parametrizzazione.

Rimedi:
- Controllare l'applicazione del master e la progettazione del bus.
- Verificare la coerenza tra il clock immesso nella progettazione dello slave e il clock impostato sul master.

Nota:
PB: PROFIBUS
PN: PROFINET

A01944 Sincronismo segnale di funzionalità vitale PB/PN non raggiunto

Valore di segnalazione: -

Oggetto azion.: Tutti gli oggetti

Effetto: NESSUNA

Tacitazione: NESSUNA

Causa: Il bus si trova nello stato di scambio dati (Data Exchange) e tramite il telegramma di parametrizzazione è stato selezionato il funzionamento sincrono al clock. Impossibile eseguire la sincronizzazione con il segnale di funzionalità vitale del master (STW2.12 ...STW2.15) perché il segnale di funzionalità vitale è diverso da quello nella griglia di tempo progettata Tmapc.

Rimedi:
- Verificare che il master incrementi il segnale di funzionalità vitale correttamente nel clock dell'applicazione master Tmapc.
- Correggere l'interconnessione del segnale di funzionalità vitale del master (p2045).

Nota:
PB: PROFIBUS
PN: PROFINET

A01945 PROFIBUS: Collegamento con Publisher disturbato

Valore di segnalazione: Causa dell'errore: %1 bin

Oggetto azion.: Tutti gli oggetti

Effetto: NESSUNA

Tacitazione: NESSUNA

Causa: Il collegamento con almeno un Publisher nel traffico trasversale PROFIBUS è disturbato.
Valore di avviso (r2124, interpretazione binaria):
Bit 0 = 1: Publisher con indirizzo in r2077[0], connessione disturbata.
...
Bit 15 = 1: Publisher con indirizzo in r2077[15], connessione disturbata.

Rimedi:
- Controllare le linee PROFIBUS.
- Eseguire la prima messa in servizio del Publisher con il collegamento disturbato

Vedi anche: r2077 (PROFIBUS Diagnostica indirizzi traffico trasversale)

F01946 (A) PROFIBUS: Collegamento con Publisher interrotto

Valore di segnalazione: Causa dell'errore: %1 bin

Oggetto azion.: Tutti gli oggetti

Effetto: OFF1 (NESSUNO, OFF2, OFF3)

Tacitazione: IMMEDIATAMENTE (POWER ON)

Causa: Su questo oggetto di azionamento è stato interrotto il collegamento con almeno un Publisher nel traffico trasversale PROFIBUS nel funzionamento ciclico.
Valore di anomalia (r0949, interpretazione binaria):
Bit 0 = 1: Publisher con indirizzo in r2077[0], connessione interrotta.
...
Bit 15 = 1: Publisher con indirizzo in r2077[15], connessione interrotta.

Rimedi:
- Controllare le linee PROFIBUS.
- Verificare lo stato del Publisher con il collegamento interrotto.

Vedi anche: r2077 (PROFIBUS Diagnostica indirizzi traffico trasversale)

Reazione a A: NESSUNA

Tacitazione per A: NESSUNA

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

F01950 (N, A) Sincronizzazione fallita in funzionam. sincrono al clock PB/PN

Valore di segnalazione: -

Oggetto azion.: Tutti gli oggetti

Effetto: OFF1 (NESSUNO)

Tacitazione: IMMEDIATAMENTE (POWER ON)

Causa: La sincronizzazione del clock interno con il telegramma Global Control è fallita. Il clock interno presenta una sfasatura imprevista.

Rimedi: Solo per la diagnostica errori interna Siemens.
Nota:
PB: PROFIBUS
PN: PROFINET

Reazione a N: NESSUNA

Tacitazione per N: NESSUNA

Reazione a A: NESSUNA

Tacitazione per A: NESSUNA

A01990 (F) USS: Configurazione PZD errata

Valore di segnalazione: %1

Oggetto azion.: Tutti gli oggetti

Effetto: NESSUNA

Tacitazione: NESSUNA

Causa: La configurazione dei dati di processo (PZD) per il protocollo USS è errata.
Valore di avviso (r2124, interpretazione decimale):
2: Numero PZD (p2022) troppo grande per il primo oggetto di azionamento (p978[0]).
Il numero di PZD possibili di un oggetto di azionamento è definito dal numero degli indici in r2050/p2051.

Rimedi: Valore di avviso = 2:
Verifica del numero di PZD USS (p2022) e del numero max. di PZD (r2050/p2051) del primo oggetto di azionamento (p0978[0]).

Reazione a F: NESSUNO (OFF1)

Tacitazione per F: IMMEDIATAMENTE

A02000 Generatore di funzioni: Avvio impossibile

Valore di segnalazione: -

Oggetto azion.: Tutti gli oggetti

Effetto: NESSUNA

Tacitazione: NESSUNA

Causa: Il generatore di funzioni è già avviato.

Rimedi: Arrestare il generatore di funzioni ed eventualmente riavviarlo.
Nota:
L'avviso viene resettato nel modo seguente:
- Eliminare le cause di questo avviso.
- Riavviare il generatore di funzioni.
Vedi anche: p4800 (Generatore di funzioni, controllo)

A02005 Generatore di funzioni: Azionamento inesistente

Valore di segnalazione: %1

Oggetto azion.: Tutti gli oggetti

Effetto: NESSUNA

Tacitazione: NESSUNA

Causa: L'oggetto di azionamento specificato per il collegamento non esiste.
Vedi anche: p4815 (Generatore di funzioni, numero azionamento)

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

Rimedi: Utilizzare un oggetto di azionamento esistente con il numero corrispondente.
Nota:
L'avviso viene resettato nel modo seguente:
- Eliminare le cause di questo avviso.
- Riavviare il generatore di funzioni.
Vedi anche: p4815 (Generatore di funzioni, numero azionamento)

A02006 Generatore di funzioni: Nessun azionamento specificato per il collegamento

Valore di segnalazione: -

Oggetto azion.: Tutti gli oggetti

Effetto: NESSUNA

Tacitazione: NESSUNA

Causa: Non è stato specificato alcun azionamento per il collegamento in p4815.
Vedi anche: p4815 (Generatore di funzioni, numero azionamento)

Rimedi: Deve essere specificato almeno un azionamento per il collegamento in p4815.
Nota:
L'avviso viene resettato nel modo seguente:
- Eliminare le cause di questo avviso.
- Riavviare il generatore di funzioni.
Vedi anche: p4815 (Generatore di funzioni, numero azionamento)

A02007 Generatore di funzioni: Azionamento non SERVO/VECTOR/DC_CTRL

Valore di segnalazione: %1

Oggetto azion.: Tutti gli oggetti

Effetto: NESSUNA

Tacitazione: NESSUNA

Causa: L'oggetto di azionamento specificato per il collegamento non è SERVO/VECTOR o DC_CTRL.
Vedi anche: p4815 (Generatore di funzioni, numero azionamento)

Rimedi: Utilizzare un oggetto di azionamento SERVO/VECTOR/DC_CTRL con il numero corrispondente.
Nota:
L'avviso viene resettato nel modo seguente:
- Eliminare le cause di questo avviso.
- Riavviare il generatore di funzioni.

A02008 Generatore di funzioni: Azionamento specificato più volte

Valore di segnalazione: %1

Oggetto azion.: Tutti gli oggetti

Effetto: NESSUNA

Tacitazione: NESSUNA

Causa: L'oggetto di azionamento specificato per il circuito di compensazione è già specificato.
Valore di avviso (r2124, interpretazione decimale):
Numero di oggetto di azionamento dell'oggetto di azionamento specificato più volte.

Rimedi: Specificare un altro oggetto di azionamento.
Nota:
L'avviso viene resettato nel modo seguente:
- Eliminare le cause di questo avviso.
- Riavviare il generatore di funzioni.

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

A02009 Generatore di funzioni: Modo operativo non ammesso

Valore di segnalazione: %1

Oggetto azion.: Tutti gli oggetti

Effetto: NESSUNA

Tacitazione: NESSUNA

Causa: Il modo operativo impostato (p1300) dell'oggetto di azionamento non è consentito per l'impiego del generatore di funzioni.
Valore di avviso (r2124, interpretazione decimale):
Numero dell'oggetto di azionamento interessato.

Rimedi: Modificare il modo operativo per questo oggetto di azionamento a p1300 = 20 (regolazione del numero di giri senza encoder) o p1300 = 21 (regolazione del numero di giri con encoder).
Nota:
L'avviso viene resettato nel modo seguente:
- Eliminare le cause di questo avviso.
- Riavviare il generatore di funzioni.

A02010 Generatore di funzioni: Valore di riferimento del numero di giri dell'azionamento diverso da zero

Valore di segnalazione: -

Oggetto azion.: Tutti gli oggetti

Effetto: NESSUNA

Tacitazione: NESSUNA

Causa: Il valore di riferimento del numero di giri di un azionamento specificato per il collegamento è maggiore del valore impostato con p1226 per il riconoscimento di fermo.

Rimedi: Impostare a zero i valori di riferimento del numero di giri di tutti gli azionamenti specificati per il collegamento.
Nota:
L'avviso viene resettato nel modo seguente:
- Eliminare le cause di questo avviso.
- Riavviare il generatore di funzioni.

A02011 Generatore di funzioni: Valore attuale del numero di giri dell'azionamento diverso da zero

Valore di segnalazione: -

Oggetto azion.: Tutti gli oggetti

Effetto: NESSUNA

Tacitazione: NESSUNA

Causa: Il valore attuale del numero di giri di un azionamento specificato per il collegamento è maggiore del valore impostato con p1226 per il riconoscimento di fermo.

Rimedi: Prima dell'avvio del generatore di funzioni impostare gli azionamenti al numero di giri zero.
Nota:
L'avviso viene resettato nel modo seguente:
- Eliminare le cause di questo avviso.
- Riavviare il generatore di funzioni.

A02015 Generatore di funzioni: Mancano le abilitazioni dell'azionamento

Valore di segnalazione: -

Oggetto azion.: Tutti gli oggetti

Effetto: NESSUNA

Tacitazione: NESSUNA

Causa: Mancano la priorità di comando e/o le abilitazioni su un azionamento specificato per il collegamento.
Vedi anche: p4815 (Generatore di funzioni, numero azionamento)

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

Rimedi: Assumere la priorità di comando e impostare tutte le abilitazioni sull'oggetto di azionamento specificato.
Nota:
L'avviso viene resettato nel modo seguente:
- Eliminare le cause di questo avviso.
- Riavviare il generatore di funzioni.

A02016 Generatore di funzioni: Magnetizzazione in corso

Valore di segnalazione: %1

Oggetto azion.: Tutti gli oggetti

Effetto: NESSUNA

Tacitazione: NESSUNA

Causa: La magnetizzazione non è ancora conclusa su un oggetto di azionamento specificato per il collegamento.
Valore di avviso (r2124, interpretazione decimale):
Numero dell'oggetto di azionamento interessato.
Vedi anche: p4815 (Generatore di funzioni, numero azionamento)

Rimedi: Attendere la magnetizzazione del motore (r0056.4).
Nota:
L'avviso viene resettato nel modo seguente:
- Riavviare il generatore di funzioni.
Vedi anche: r0056 (Parola di stato regolazione)

A02020 Generatore di funzioni: Parametro non modificabile

Valore di segnalazione: -

Oggetto azion.: Tutti gli oggetti

Effetto: NESSUNA

Tacitazione: NESSUNA

Causa: Se il generatore di funzioni è attivo (p4800 = 1), la sua parametrizzazione non può essere modificata.
Vedi anche: p4810, p4812, p4813, p4815, p4820, p4821, p4822, p4823, p4824, p4825, p4826, p4827, p4828, p4829

Rimedi: - Prima di effettuare la parametrizzazione, arrestare il generatore di funzioni (p4800 = 0).
- Eventualmente avviare il generatore di funzioni (p4800 = 1).
Nota:
L'avviso viene resettato nel modo seguente:
- Eliminare le cause di questo avviso.
- Riavviare il generatore di funzioni.
Vedi anche: p4800 (Generatore di funzioni, controllo)

A02025 Generatore di funzioni: Durata periodo troppo breve

Valore di segnalazione: -

Oggetto azion.: Tutti gli oggetti

Effetto: NESSUNA

Tacitazione: NESSUNA

Causa: Il valore della durata del periodo è troppo basso.
Vedi anche: p4821 (Generatore di funzioni, durata periodo)

Rimedi: Controllare e adattare il valore della durata del periodo.
Nota:
L'avviso viene resettato nel modo seguente:
- Eliminare le cause di questo avviso.
- Riavviare il generatore di funzioni.
Vedi anche: p4821 (Generatore di funzioni, durata periodo)

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

A02026 Generatore di funzioni: Durata impulsi troppo grande

Valore di segnalazione: -

Oggetto azion.: Tutti gli oggetti

Effetto: NESSUNA

Tacitazione: NESSUNA

Causa: La durata degli impulsi impostata è troppo grande.
La durata degli impulsi deve essere minore della durata del periodo.
Vedi anche: p4822 (Generatore di funzioni, durata impulsi)

Rimedi: Ridurre la durata degli impulsi.
Nota:
L'avviso viene resettato nel modo seguente:
- Eliminare le cause di questo avviso.
- Riavviare il generatore di funzioni.
Vedi anche: p4821 (Generatore di funzioni, durata periodo), p4822 (Generatore di funzioni, durata impulsi)

A02030 Generatore di funzioni: Indirizzo fisico uguale a zero

Valore di segnalazione: -

Oggetto azion.: Tutti gli oggetti

Effetto: NESSUNA

Tacitazione: NESSUNA

Causa: L'indirizzo fisico specificato ha il valore zero.
Vedi anche: p4812 (Generatore di funzioni, indirizzo fisico)

Rimedi: Impostare l'indirizzo fisico a un valore diverso da zero.
Nota:
L'avviso viene resettato nel modo seguente:
- Eliminare le cause di questo avviso.
- Riavviare il generatore di funzioni.
Vedi anche: p4812 (Generatore di funzioni, indirizzo fisico)

A02040 Generatore di funzioni: Valore per offset non ammesso

Valore di segnalazione: -

Oggetto azion.: Tutti gli oggetti

Effetto: NESSUNA

Tacitazione: NESSUNA

Causa: Il valore dell'offset è maggiore del valore del limite massimo o minore del valore del limite minimo.
Vedi anche: p4826 (Generatore di funzioni, offset)

Rimedi: Adattare opportunamente il valore dell'offset.
Nota:
L'avviso viene resettato nel modo seguente:
- Eliminare le cause di questo avviso.
- Riavviare il generatore di funzioni.
Vedi anche: p4826 (Generatore di funzioni, offset), p4828 (Generatore di funzioni, limite minimo), p4829 (Generatore di funzioni, limite massimo)

A02041 Generatore di funzioni: Valore per larghezza di banda non ammesso

Valore di segnalazione: -

Oggetto azion.: Tutti gli oggetti

Effetto: NESSUNA

Tacitazione: NESSUNA

Causa: La larghezza di banda è impostata a un valore troppo basso o troppo elevato rispetto al clock dell'intervallo di tempo del generatore di funzioni.
A seconda di quest'ultimo la larghezza di banda è impostata come segue:
Larghezza di banda_max = 1 / (2 x clock intervallo di tempo)
Larghezza di banda_min = Larghezza di banda_max / 100000

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

Esempio:
Ipotesi: p4830 = 125 µs
--> Larghezza di banda_max = 1 / (2 x 125 µs) = 4000 Hz
--> Larghezza di banda_min = 4000 Hz / 100000 = 0.04 Hz
Nota:
p4823: Generatore di funzioni, larghezza di banda
p4830: Generatore di funzioni, clock dell'intervallo di tempo
Vedi anche: p4823 (Generatore di funzioni, larghezza di banda), p4830 (Generatore di funzioni, clock dell'intervallo di tempo)

Rimedi: Verificare il valore della larghezza di banda e adattarlo opportunamente.
Nota:
L'avviso viene resettato nel modo seguente:
- Eliminare le cause di questo avviso.
- Riavviare il generatore di funzioni.

A02047 Generatore di funzioni: Clock dell'intervallo di tempo non valido

Valore di segnalazione: -

Oggetto azion.: Tutti gli oggetti

Effetto: NESSUNA

Tacitazione: NESSUNA

Causa: Il clock dell'intervallo di tempo selezionato non corrisponde a un intervallo di tempo esistente.
Vedi anche: p4830 (Generatore di funzioni, clock dell'intervallo di tempo)

Rimedi: Immettere il clock di un intervallo di tempo esistente. Gli intervalli di tempo possono essere letti tramite p7901.
Nota:
L'avviso viene resettato nel modo seguente:
- Eliminare le cause di questo avviso.
- Riavviare il generatore di funzioni.
Vedi anche: r7901 (Tempi di campionamento)

A02050 Trace: Avvio impossibile

Valore di segnalazione: -

Oggetto azion.: Tutti gli oggetti

Effetto: NESSUNA

Tacitazione: NESSUNA

Causa: La funzione Trace è già avviata.
Vedi anche: p4700 (Trace, controllo)

Rimedi: Arrestare Trace ed eventualmente riavviarla.

A02055 Trace: Durata di registrazione troppo breve

Valore di segnalazione: -

Oggetto azion.: Tutti gli oggetti

Effetto: NESSUNA

Tacitazione: NESSUNA

Causa: Il valore della durata di registrazione è troppo basso.
Al minimo il valore della durata di registrazione deve essere il doppio del clock di registrazione.
Vedi anche: p4721 (Trace, durata della registrazione)

Rimedi: Controllare il valore della durata di registrazione e adattarlo opportunamente.

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

A02056 Trace: Clock di registrazione troppo breve

Valore di segnalazione: -

Oggetto azion.: Tutti gli oggetti

Effetto: NESSUNA

Tacitazione: NESSUNA

Causa: Il clock di registrazione selezionato è inferiore al clock di base impostato 0 (p0110[0]).
Vedi anche: p4720 (Trace, clock di registrazione)

Rimedi: Aumentare il valore per il clock di registrazione.

A02057 Trace: Clock dell'intervallo di tempo non valido

Valore di segnalazione: -

Oggetto azion.: Tutti gli oggetti

Effetto: NESSUNA

Tacitazione: NESSUNA

Causa: Il clock dell'intervallo di tempo selezionato non corrisponde a un intervallo di tempo esistente.
Vedi anche: p4723 (Trace, clock dell'intervallo di tempo)

Rimedi: Immettere il clock di un intervallo di tempo esistente. Gli intervalli di tempo possono essere letti tramite p7901.
Vedi anche: r7901 (Tempi di campionamento)

A02058 Trace: Clock dell'intervallo di tempo per il trace continuo non valido

Valore di segnalazione: -

Oggetto azion.: Tutti gli oggetti

Effetto: NESSUNA

Tacitazione: NESSUNA

Causa: Il clock dell'intervallo di tempo non può essere utilizzato per il trace continuo.
Vedi anche: p4723 (Trace, clock dell'intervallo di tempo)

Rimedi: Inserire il clock di un intervallo di tempo esistente con un tempo di ciclo >= 2 ms con fino a 4 canali di registrazione per ogni trace o >= 4 ms a partire da 5 canali di registrazione per ogni trace.
Gli intervalli di tempo possono essere letti tramite p7901.
Vedi anche: r7901 (Tempi di campionamento)

A02059 Trace: Clock dell'intervallo di tempo per 2 x 8 canali di registrazione non valido

Valore di segnalazione: -

Oggetto azion.: Tutti gli oggetti

Effetto: NESSUNA

Tacitazione: NESSUNA

Causa: Il clock dell'intervallo di tempo selezionato non può essere utilizzato per più di 4 canali di registrazione).
Vedi anche: p4723 (Trace, clock dell'intervallo di tempo)

Rimedi: Inserire il clock di un intervallo di tempo esistente con un tempo di ciclo >= 4 ms o ridurre il numero di canali di registrazione a 4 per ogni trace.
Gli intervalli di tempo possono essere letti tramite p7901.
Vedi anche: r7901 (Tempi di campionamento)

A02060 Trace: Manca segnale da registrare

Valore di segnalazione: -

Oggetto azion.: Tutti gli oggetti

Effetto: NESSUNA

Tacitazione: NESSUNA

Causa: - Non è stato specificato alcun segnale da registrare.
- I segnali specificati non sono validi.

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

Vedi anche: p4730 (Trace, segnale da registrare 0), p4731 (Trace, segnale da registrare 1), p4732 (Trace, segnale da registrare 2), p4733 (Trace, segnale da registrare 3)

Rimedi: - Indicare il segnale da registrare.
- Verificare che il segnale possa essere registrato da Trace.

A02061 Trace: Segnale non valido

Valore di segnalazione: -

Oggetto azion.: Tutti gli oggetti

Effetto: NESSUNA

Tacitazione: NESSUNA

Causa: - Il segnale specificato non esiste.
- Impossibile registrare il segnale specificato con Trace.
Vedi anche: p4730 (Trace, segnale da registrare 0), p4731 (Trace, segnale da registrare 1), p4732 (Trace, segnale da registrare 2), p4733 (Trace, segnale da registrare 3)

Rimedi: - Indicare il segnale da registrare.
- Verificare che il segnale possa essere registrato da Trace.

A02062 Trace: Segnale di trigger non valido

Valore di segnalazione: -

Oggetto azion.: Tutti gli oggetti

Effetto: NESSUNA

Tacitazione: NESSUNA

Causa: - Non è stato specificato un segnale di trigger.
- Il segnale specificato non esiste.
- Il segnale indicato non è un segnale a punto fisso.
- Il segnale specificato non può essere utilizzato come segnale di trigger per Trace.
Vedi anche: p4711 (Trace, segnale di trigger)

Rimedi: Specificare un segnale di trigger valido.

A02063 Trace: Tipo dati non val.

Valore di segnalazione: %1

Oggetto azion.: Tutti gli oggetti

Effetto: NESSUNA

Tacitazione: NESSUNA

Causa: Il tipo di dati specificato per la selezione del segnale mediante indirizzo fisico non è valido.
Vedi anche: p4711 (Trace, segnale di trigger), p4730 (Trace, segnale da registrare 0), p4731 (Trace, segnale da registrare 1), p4732 (Trace, segnale da registrare 2), p4733 (Trace, segnale da registrare 3)

Rimedi: Utilizzare un tipo di dati valido.

A02070 Trace: Parametro non modificabile

Valore di segnalazione: -

Oggetto azion.: Tutti gli oggetti

Effetto: NESSUNA

Tacitazione: NESSUNA

Causa: Se la funzione Trace è attiva, la sua parametrizzazione non può essere modificata.
Vedi anche: p4700, p4710, p4711, p4712, p4713, p4714, p4715, p4716, p4720, p4721, p4722, p4730, p4731, p4732, p4733, p4780, p4781, p4782, p4783, p4789, p4795

Rimedi: - Interrompere Trace prima della parametrizzazione.
- Avviare eventualmente Trace.

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

A02075 Trace: Tempo di pre-trigger troppo grande

Valore di segnalazione: -

Oggetto azion.: Tutti gli oggetti

Effetto: NESSUNA

Tacitazione: NESSUNA

Causa: Il tempo di pretrigger impostato deve essere inferiore al valore della durata di registrazione.
Vedi anche: p4721 (Trace, durata della registrazione), p4722 (Trace, ritardo di trigger)

Rimedi: Controllare il valore del tempo di pretrigger e adattarlo opportunamente.

F02080 Trace: Parametrizzazione cancellata a causa di commutazione di unità

Valore di segnalazione: -

Oggetto azion.: Tutti gli oggetti

Effetto: NESSUNO

Tacitazione: IMMEDIATAMENTE

Causa: A causa di una commutazione di unità o di una modifica dei parametri di riferimento la parametrizzazione di Trace è stata cancellata nell'apparecchio di azionamento.

Rimedi: Riavviare Trace.

A02099 Trace: Spazio di memoria della Control Unit insufficiente

Valore di segnalazione: -

Oggetto azion.: Tutti gli oggetti

Effetto: NESSUNA

Tacitazione: NESSUNA

Causa: La memoria ancora disponibile sulla Control Unit non è più sufficiente per la funzione Trace.

Rimedi: Ridurre il fabbisogno di memoria, ad esempio nei seguenti modi:
- Ridurre la durata della registrazione.
- Aumentare il clock di registrazione.
- Ridurre il numero dei segnali da registrare.

Vedi anche: r4708 (Trace, spazio di memoria necessario), r4799 (Trace, spazio di memoria libero)

A02100 Azionamento: Tempo morto di calcolo del regolatore di corrente troppo breve

Valore di segnalazione: %1

Oggetto azion.: SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Effetto: NESSUNA

Tacitazione: NESSUNA

Causa: Il valore indicato in p0118 provoca un clock di tempo morto perché si trova prima della disponibilità del valore di riferimento.
Cause possibili:
- È stato caricato un backup parametri con versione superiore alla 4.3 su una versione inferiore o uguale alla 4.3.
- Le caratteristiche dell'impianto non corrispondono più alla parametrizzazione in seguito alla sostituzione di componenti.

Valore di avviso (r2134, virgola mobile):
Il valore minimo per p0118 con cui non si verifica più un tempo morto.

Rimedi:
- Impostare p0118 al valore zero.
- Impostare p0118 a un valore più elevato oppure uguale al valore di avviso (per p1810.11 = 1).
- Impostare p0117 su impostazione automatica (p0117 = 1).
- Controllare la versione firmware dei componenti interessati.

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

A02150 OA: Applicazione non caricabile

Valore di segnalazione: %1

Oggetto azion.: Tutti gli oggetti

Effetto: NESSUNA

Tacitazione: NESSUNA

Causa: Il sistema non ha potuto caricare un'applicazione OA.
Valore di avviso (r2124, interpretazione esadecimale):
Solo per la diagnostica errori interna Siemens.

Rimedi: - Eseguire un POWER ON per tutti i componenti (disinserzione/inserzione).
- Aggiornare il firmware a una nuova versione.
- Contattare la hotline.
Nota:
OA: Open Architecture

F02151 (A) OA: Errore software interno

Valore di segnalazione: %1

Oggetto azion.: Tutti gli oggetti

Effetto: OFF2 (NESSUNO, OFF1, OFF3)

Tacitazione: IMMEDIATAMENTE (POWER ON)

Causa: Si è verificato un errore software interno in un'applicazione OA.
Valore di anomalia (r0949, interpretazione esadecimale):
Solo per la diagnostica errori interna Siemens.

Rimedi: - Eseguire un POWER ON per tutti i componenti (disinserzione/inserzione).
- Aggiornare il firmware a una nuova versione.
- Contattare la hotline.
- Sostituire la Control Unit.
Nota:
OA: Open Architecture

Reazione a A: NESSUNA

Tacitazione per A: NESSUNA

F02152 (A) OA: Memoria insufficiente

Valore di segnalazione: %1

Oggetto azion.: Tutti gli oggetti

Effetto: OFF1

Tacitazione: IMMEDIATAMENTE (POWER ON)

Causa: Su questa Control Unit sono configurate troppe funzioni (ad es. troppi azionamenti, moduli funzionali, set di dati, applicazioni OA, blocchi, ecc.).
Valore di anomalia (r0949, interpretazione decimale):
Solo per la diagnostica errori interna Siemens.

Rimedi: - Modificare la configurazione di questa Control Unit (ad es. ridurre il numero di azionamenti, moduli funzionali, set di dati, applicazioni OA, blocchi, ecc.).
- Utilizzare un'altra Control Unit.
Nota:
OA: Open Architecture

Reazione a A: NESSUNA

Tacitazione per A: NESSUNA

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

F03000 NVRAM Errore nell'azione

Valore di segnalazione: %1

Oggetto azion.: CU_S110-CAN, CU_S110-DP, CU_S110-PN

Effetto: NESSUNO

Tacitazione: IMMEDIATAMENTE

Causa: Nell'esecuzione dell'azione p7770 = 1, 2 per i dati NVRAM si è verificato un errore.
Valore di anomalia (r0949, interpretazione esadecimale):
yyxx hex: yy = causa errore, xx = ID applicazione
yy = 1:
L'azione p7770 = 1 non è supportata nella presente versione se per l'oggetto di azionamento interessato è attivata la Drive Control Chart (DCC).
yy = 2:
La lunghezza dati dell'applicazione specificata è diversa nella NVRAM e nella copia di backup.
yy = 3:
La checksum dei dati in p7774 è errata.
yy = 4:
Nessun dato presente per la copia.

Rimedi: Eseguire il rimedio secondo la causa dell'errore.
Eventualmente riavviare l'azione.

F03001 NVRAM Checksum errata

Valore di segnalazione: %1

Oggetto azion.: Tutti gli oggetti

Effetto: NESSUNO

Tacitazione: IMMEDIATAMENTE

Causa: Nella valutazione dei dati non volatili (NVRAM) sulla Control Unit si è verificato un errore di checksum.
I dati NVRAM interessati sono stati eliminati.

Rimedi: Eseguire un POWER ON per tutti i componenti (disinserzione/reinserzione).

A03507 (F, N) Uscita digitale non impostata

Valore di segnalazione: %1

Oggetto azion.: Tutti gli oggetti

Effetto: NESSUNA

Tacitazione: NESSUNA

Causa: L'uscita digitale non è impostata nonostante l'impostazione tramite la sorgente del segnale.
Cause possibili:
- Assenza di tensione di alimentazione.
- L'uscita digitale si trova in limitazione di corrente (ad es. per un cortocircuito).
- L'uscita digitale viene utilizzata per Safety Extended Functions.
- La priorità di accesso all'uscita digitale spetta al controllore tramite accesso diretto (vedere anche r0729).

Valore di avviso (r2124, interpretazione bit per bit):
Uscita digitale interessata (stessa struttura di r0747).

Rimedi:
- Verificare l'alimentazione di tensione a 24 V (ad es. X131.7 per la CU305 (la massa è X131.8)).
- Verificare l'eventuale presenza di cortocircuito sui morsetti di uscita.
- Resettare la sorgente di segnale dell'uscita digitale per utilizzare le Safety Extended Functions.
- Eseguire un POWER ON (disinserzione/inserzione).

Reazione a F: NESSUNO

Tacitazione per F: IMMEDIATAMENTE (POWER ON)

Reazione a N: NESSUNA

Tacitazione per N: NESSUNA

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

A03510 (F, N) CU: Dati di calibrazione non plausibili

Valore di segnalazione: %1

Oggetto azion.: CU_S110-CAN, CU_S110-DP, CU_S110-PN

Effetto: NESSUNA

Tacitazione: NESSUNA

Causa: Durante l'avviamento i dati di calibrazione per gli ingressi analogici vengono letti e sottoposti al controllo di plausibilità.
Almeno un dato di calibrazione è stato rilevato come non valido.

Rimedi: - Disinserire e reinserire l'alimentazione di tensione della Control Unit.
- Controllare il cablaggio DRIVE-CLiQ.
Se l'avviso persiste, sostituire l'unità.
In linea di massima l'unità può continuare a funzionare.
Eventualmente il canale analogico interessato non raggiunge la precisione specificata.

Reazione a F: NESSUNO (OFF1, OFF2)

Tacitazione per F: IMMEDIATAMENTE (POWER ON)

Reazione a N: NESSUNA

Tacitazione per N: NESSUNA

A03510 (F, N) TM: Dati di calibrazione non plausibili

Valore di segnalazione: %1

Oggetto azion.: SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Effetto: NESSUNA

Tacitazione: NESSUNA

Causa: Nell'avviamento i dati di calibrazione del Terminal Module 31 (TM31) vengono letti e sottoposti al controllo di plausibilità.
Almeno un dato di calibrazione è stato rilevato come non valido.
Valore di avviso (r2124, interpretazione binaria):
Bit 1: Valore 10 V ingresso analogico 0 non valido.
Bit 3: Valore 10 V ingresso analogico 1 non valido.
Bit 4: Offset uscita analogica 0 non valido.
Bit 5: Valore 10 V ingresso analogico 0 non valido.
Bit 6: Offset uscita analogica 1 non valido.
Bit 7: Valore 10 V ingresso analogico 1 non valido.

Rimedi: - Disinserire e reinserire l'alimentazione di tensione della Control Unit.
- Controllare il cablaggio DRIVE-CLiQ.
Se l'avviso persiste, sostituire l'unità.
In linea di massima l'unità può continuare a funzionare.
Eventualmente il canale analogico interessato non raggiunge la precisione specificata.

Reazione a F: NESSUNO (OFF1, OFF2)

Tacitazione per F: IMMEDIATAMENTE (POWER ON)

Reazione a N: NESSUNA

Tacitazione per N: NESSUNA

A05000 (N) Parte di potenza: Sovratemperatura radiatore invertitore

Valore di segnalazione: -

Oggetto azion.: SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Effetto: NESSUNA

Tacitazione: NESSUNA

Causa: È stata raggiunta la soglia di avviso per la sovratemperatura del radiatore dell'invertitore. La reazione viene impostata tramite p0290.
Se la temperatura del radiatore aumenta di altri 5 K, si verifica l'anomalia F30004.

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

Rimedi: Controllare quanto segue:
- La temperatura ambiente rientra nei limiti definiti?
- Le condizioni di carico e il ciclo sono progettati in maniera proporzionale?
- Si è verificato un guasto dell'impianto di raffreddamento?

Reazione a N: NESSUNA

Tacitazione per N: NESSUNA

A05001 (N) Parte di potenza: Sovratemperatura strato isolante del chip

Valore di segnalazione: -

Oggetto azion.: SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Effetto: NESSUNA

Tacitazione: NESSUNA

Causa: È stata raggiunta la soglia di avviso per la sovratemperatura dei semiconduttori dell'invertitore.
Nota:
- La reazione viene impostata tramite p0290.
- Se la temperatura dello strato isolante aumenta di altri 15 K, si verifica l'anomalia F30025.

Rimedi: Controllare quanto segue:
- La temperatura ambiente rientra nei limiti definiti?
- Le condizioni di carico e il ciclo sono progettati in maniera proporzionale?
- Si è verificato un guasto dell'impianto di raffreddamento?
- La frequenza impulsi è troppo elevata?

Vedi anche: r0037, p0290 (Parte di potenza, reazione al sovraccarico)

Reazione a N: NESSUNA

Tacitazione per N: NESSUNA

A05002 (N) Parte di potenza: Sovratemperatura dell'aria in ingresso

Valore di segnalazione: -

Oggetto azion.: SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Effetto: NESSUNA

Tacitazione: NESSUNA

Causa: È stata raggiunta la soglia di avviso per la sovratemperatura dell'aria in ingresso. Nelle parti di potenza raffreddate ad aria la soglia è a 42 °C (isteresi 2 K). La reazione viene impostata tramite p0290.
Se la temperatura dell'aria in ingresso aumenta di altri 13 K, si verifica l'anomalia F30035.

Rimedi: Controllare quanto segue:
- La temperatura ambiente rientra nei limiti definiti?
- Il ventilatore è guasto? Verificare il senso di rotazione.

Reazione a N: NESSUNA

Tacitazione per N: NESSUNA

A05003 (N) Parte di potenza: Sovratemperatura spazio interno

Valore di segnalazione: -

Oggetto azion.: SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Effetto: NESSUNA

Tacitazione: NESSUNA

Causa: È stata raggiunta la soglia di avviso per la sovratemperatura dello spazio interno.
Se la temperatura dello spazio interno aumenta di altri 5 K, si verifica l'anomalia F30036.

Rimedi: Controllare quanto segue:
- La temperatura ambiente rientra nei limiti definiti?
- Il ventilatore è guasto? Verificare il senso di rotazione.

Reazione a N: NESSUNA

Tacitazione per N: NESSUNA

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

A05004 (N) Parte di potenza: Sovratemperatura del raddrizzatore

Valore di segnalazione: -

Oggetto azion.: SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Effetto: NESSUNA

Tacitazione: NESSUNA

Causa: È stata raggiunta la soglia di avviso per la sovratemperatura del raddrizzatore. La reazione viene impostata tramite p0290.
Se la temperatura del raddrizzatore aumenta di altri 5 K, si verifica l'anomalia F30037.

Rimedi: Controllare quanto segue:
- La temperatura ambiente rientra nei limiti definiti?
- Le condizioni di carico e il ciclo sono progettati in maniera proporzionale?
- Il ventilatore è guasto? Verificare il senso di rotazione.
- Una fase di rete si è interrotta?
- Una diramazione del raddrizzatore di ingresso è guasta?

Reazione a N: NESSUNA

Tacitazione per N: NESSUNA

A05006 (N) Parte di potenza: Sovratemperatura modello termico

Valore di segnalazione: -

Oggetto azion.: SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Effetto: NESSUNA

Tacitazione: NESSUNA

Causa: La differenza di temperatura tra Chip e radiatore ha superato il valore limite ammesso (solo per le parti di potenza Blocksize).
In funzione di p0290 viene eseguita la reazione al sovraccarico appropriata.
Vedi anche: r0037

Rimedi: Nessuna operazione necessaria.
L'avviso scompare automaticamente quando si scende sotto il valore limite.
Nota:
Se l'avviso non scompare automaticamente e la temperatura continua ad aumentare, può essere emessa l'anomalia F30024.
Vedi anche: p0290 (Parte di potenza, reazione al sovraccarico)

Reazione a N: NESSUNA

Tacitazione per N: NESSUNA

N05007 (A) Parte di potenza: Sovratemperatura modello termico (parte di potenza Chassis)

Valore di segnalazione: -

Oggetto azion.: SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Effetto: NESSUNA

Tacitazione: NESSUNA

Causa: La differenza di temperatura tra Chip e radiatore ha superato il valore limite ammesso (r0293) (solo per le parti di potenza Chassis).
In funzione di p0290 viene eseguita la reazione al sovraccarico appropriata.
Vedi anche: r0037

Rimedi: Nessuna operazione necessaria.
L'avviso scompare automaticamente quando si scende sotto il valore limite.
Vedi anche: p0290 (Parte di potenza, reazione al sovraccarico)

Reazione a A: NESSUNA

Tacitazione per A: NESSUNA

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

F06310 (A) Tensione di collegamento (p0210) parametrizzata in modo errato

Valore di segnalazione: -

Oggetto azion.: SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Effetto: NESSUNO (OFF1, OFF2)

Tacitazione: IMMEDIATAMENTE (POWER ON)

Causa: A precarica conclusa, negli apparecchi AC/AC la tensione del circuito intermedio misurata si trova fuori dal campo di tolleranza. Per il campo di tolleranza vale: 1.16 * p0210 < r0070 < 1.6 * p0210.
L'errore può essere tacitato solo con l'azionamento disattivato.
Vedi anche: p0210 (Tensione di collegamento apparecchi)

Rimedi: - Controllare ed eventualmente modificare la tensione di collegamento parametrizzata (p0210).
- Controllare la tensione di rete.
Vedi anche: p0210 (Tensione di collegamento apparecchi)

Reazione a A: NESSUNA

Tacitazione per A: NESSUNA

F07011 Azionamento: Sovratemperatura motore

Valore di segnalazione: %1

Oggetto azion.: SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Effetto: OFF2 (NESSUNO, OFF1, OFF3, STOP1, STOP2)

Tacitazione: IMMEDIATAMENTE

Causa: KTY:
La temperatura del motore ha superato la soglia di anomalia (p0605) oppure il temporizzatore (p0606) è scaduto dopo il superamento della soglia di avviso (p0604).
PTC, contatto normalmente chiuso bimetallico:
La soglia di intervento di 1650 Ohm è stata superata (per SME p4600..p4603 o per TM120 p4610..p4613 = 10 o 30) oppure la temporizzazione (p0606) è scaduta dopo il superamento di 1650 Ohm (per SME p4600..p4603 o per TM120 p4610..p4613 = 12 o 32).
Cause possibili:
- Il motore è in sovraccarico.
- Temperatura ambiente del motore troppo elevata.
- PTC / contatto normalmente chiuso bimetallico: rottura conduttore o sensore non collegato.
Valore di anomalia (r0949, interpretazione decimale):
200: il modello di motore I2t (p0612.0 = 1, p0611 > 0) segnala sovratemperatura.
Numero del canale del sensore che provoca il messaggio (per SME/TM120 (p0601 = 10, 11)).
Vedi anche: p0604 (Temperatura motore, soglia di avviso), p0605 (Temperatura motore, soglia di anomalia), p0606 (Temperatura motore, temporizzatore)

Rimedi: - Ridurre il carico del motore.
- Verificare la temperatura ambiente e la ventilazione del motore.
- Verificare il cablaggio e la connessione del PTC o del contatto normalmente chiuso bimetallico.
Vedi anche: p0604 (Temperatura motore, soglia di avviso), p0605 (Temperatura motore, soglia di anomalia), p0606 (Temperatura motore, temporizzatore)

A07012 (N) Azionamento: Sovratemperatura modello motore I2t

Valore di segnalazione: %1

Oggetto azion.: SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Effetto: NESSUNA

Tacitazione: NESSUNA

Causa: Il modello motore termico I2t (per motori sincroni) ha rilevato il superamento della soglia di avviso della temperatura.
Vedi anche: r0034 (Carico max mot), p0605 (Temperatura motore, soglia di anomalia), p0611 (Modello motore I2t, costante di tempo termica)

Rimedi: - Verificare il carico del motore ed eventualmente ridurlo.
- Verificare la temperatura ambiente del motore.
- Verificare la costante di tempo termica p0611.
- Verificare la soglia di anomalia della sovratemperatura p0605 (= soglia di avviso per il modello motore I2t, v. p0612)

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

Reazione a N: NESSUNA
Tacitazione per N: NESSUNA

A07015 Azionamento: Sensore della temperatura motore, avviso

Valore di segnalazione: %1

Oggetto azion.: SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Effetto: NESSUNA

Tacitazione: NESSUNA

Causa: È stato rilevato un errore durante l'analisi del sensore di temperatura impostato in p0600 e p0601.
Con l'errore viene avviato il tempo impostato in p0607. Se alla scadenza di questo tempo l'errore sussiste, interviene l'anomalia F07016, tuttavia non prima che siano trascorsi 50 ms dall'avviso A07015.
Cause possibili:
- Rottura conduttore o sensore non collegato (KTY: R > 1630 Ohm).
- Resistenza misurata troppo bassa (PTC: R < 20 Ohm, KTY: R < 50 Ohm).
Valore di avviso (r2124, interpretazione decimale):
- Con SME/TM120 selezionato (p0601 = 10, 11) vale quanto segue:
Numero del canale di temperatura che provoca la segnalazione.

Rimedi: - Controllare il collegamento del sensore.
- Controllare la parametrizzazione (p0600, p0601).
Vedi anche: r0035 (Temperatura motore), p0600 (Sensore della temperatura motore per sorveglianza), p0601 (Sensore della temperatura motore, tipo di sensore), p0607 (Errore sensore della temperatura, temporizzatore)

F07016 Azionamento: Sensore della temperatura motore, anomalia

Valore di segnalazione: %1

Oggetto azion.: SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Effetto: OFF1 (NESSUNO, OFF2, OFF3, STOP1, STOP2)

Tacitazione: IMMEDIATAMENTE

Causa: È stato rilevato un errore durante l'analisi del sensore di temperatura impostato in p0600 e p0601.
Cause possibili:
- Rottura conduttore o sensore non collegato (KTY: R > 1630 Ohm).
- Resistenza misurata troppo bassa (PTC: R < 20 Ohm, KTY: R < 50 Ohm).
Nota:
In presenza dell'avviso A07015 viene avviato il tempo specificato in p0607. Se alla scadenza di questo tempo l'errore sussiste, interviene l'anomalia F07016, tuttavia non prima che siano trascorsi 50 ms dall'avviso A07015.
Valore di anomalia (r0949, interpretazione decimale):
- Con SME/TM120 selezionato (p0601 = 10, 11) vale quanto segue:
Numero del canale di temperatura che provoca la segnalazione.
Vedi anche: p0607 (Errore sensore della temperatura, temporizzatore)

Rimedi: - Controllare il collegamento del sensore.
- Controllare la parametrizzazione (p0600, p0601).
- Motori asincroni: Disattivare l'errore del sensore di temperatura (p0607 = 0).
Vedi anche: r0035 (Temperatura motore), p0600 (Sensore della temperatura motore per sorveglianza), p0601 (Sensore della temperatura motore, tipo di sensore), p0607 (Errore sensore della temperatura, temporizzatore)

F07080 Azionamento: Parametri di regolazione errati

Valore di segnalazione: Parametro: %1

Oggetto azion.: Tutti gli oggetti

Effetto: NESSUNO

Tacitazione: IMMEDIATAMENTE (POWER ON)

Causa: I parametri della regolazione sono parametrizzati in modo errato (ad es. p0356 = L_dispersione = 0).
Valore di anomalia (r0949, interpretazione decimale):
Il valore di anomalia contiene il numero di parametro interessato.
I seguenti numeri di parametri compaiono come valori di anomalia solo negli azionamenti vettoriali:
p0310, per motori sincroni: p0341, p0344, p0350, p0357

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

I seguenti numeri di parametri non compaiono come valori di anomalia nei motori sincroni:
p0354, p0358, p0360
Vedi anche: p0310, p0311, p0341, p0344, p0350, p0354, p0356, p0358, p0360, p0400, p0404, p0408, p0640, p1082, p1300

Rimedi: Modificare il parametro indicato nel valore di anomalia (r0949) (es. p0640 = limite di corrente > 0).
Vedi anche: p0311, p0341, p0344, p0350, p0354, p0356, p0358, p0360, p0400, p0404, p0408, p0640, p1082

F07082 Macro: Esecuzione impossibile

Valore di segnalazione: Causa dell'errore:%1, informazione aggiuntiva: %2, numero parametro prelim.: %3

Oggetto azion.: Tutti gli oggetti

Effetto: NESSUNO

Tacitazione: IMMEDIATAMENTE

Causa: Impossibile eseguire la macro.
Valore di anomalia (r0949, interpretazione esadecimale):
ccccbbaa hex:
cccc = numero di parametro temporaneo, bb = informazione aggiuntiva, aa = causa dell'errore
Cause dell'errore nel parametro di trigger:
19: Il file richiamato per il parametro di trigger non è valido.
20: Il file richiamato per il parametro 15 non è valido
21: Il file richiamato per il parametro 700 non è valido
22: Il file richiamato per il parametro 1000 non è valido
23: Il file richiamato per il parametro 1500 non è valido
24: Il tipo di dati di un TAG è errato (ad es. l'indice, il numero o il bit non è U16).
Cause dell'errore nei parametri da impostare:
25: ErrorLevel ha un valore non definito.
26: Mode ha un valore non definito.
27: In Tag Value è stato immesso un valore come stringa che non è l'impostazione predefinita.
31: Tipo di oggetto di azionamento immesso sconosciuto.
32: Impossibile trovare un apparecchio per il numero di oggetto di azionamento calcolato.
34: Un parametro di trigger è stato richiamato in modo ricorrente.
35: La scrittura del parametro tramite macro non è consentita.
36: Verifica non riuscita della descrizione dei parametri, parametri solo leggibili, non disponibili, errore tipo di dati, intervallo di valori o assegnazione.
37: Impossibile determinare i parametri sorgente per un'interconnessione BICO.
38: È stato impostato un indice per un parametro non indicizzato (o dipendente da CDS).
39: Non è stato impostato alcun indice per un parametro indicizzato.
41: Una operazione a bit è consentita solo per i parametri con formato DISPLAY_BIN.
42: Per una operazione a bit sono stati impostati valori diversi da 0 o 1.
43: La lettura del parametro che deve essere modificato tramite l'operazione a bit è fallita.
51: L'impostazione di fabbrica per DEVICE può essere eseguita solo sul DEVICE.
61: L'impostazione di un valore è fallita.

Rimedi: - Controllare il parametro interessato.
- Controllare il file della macro e l'interconnessione BICO.
Vedi anche: p0015

F07083 Macro: File ACX non trovato

Valore di segnalazione: Parametro: %1

Oggetto azion.: Tutti gli oggetti

Effetto: NESSUNO

Tacitazione: IMMEDIATAMENTE

Causa: Impossibile trovare il file ACX da eseguire (macro) nella directory corrispondente.
Valore di anomalia (r0949, interpretazione decimale):
Numero di parametro con cui è stata iniziata l'esecuzione.
Vedi anche: p0015

Rimedi: - Verificare se il file è presente nella directory corrispondente sulla scheda di memoria.
Esempio:
Se si imposta p0015 = 1501, il file ACX selezionato deve trovarsi nella seguente directory:
... /PMACROS/DEVICE/P15/PM001501.ACX

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

F07084 Macro: Condizione per WaitUntil non soddisfatta

Valore di segnalazione: Parametro: %1

Oggetto azion.: Tutti gli oggetti

Effetto: NESSUNO

Tacitazione: IMMEDIATAMENTE

Causa: La condizione di attesa impostata nella macro non è stata soddisfatta in un determinato numero di tentativi.
Valore di anomalia (r0949, interpretazione decimale):
Numero di parametro per il quale è stata impostata la condizione.

Rimedi: Controllare e correggere la condizione per il loop WaitUntil.

F07085 Azionamento: Parametri controllo o regolazione modificati

Valore di segnalazione: Parametro: %1

Oggetto azion.: SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Effetto: NESSUNO

Tacitazione: IMMEDIATAMENTE (POWER ON)

Causa: Alcuni parametri del controllo o della regolazione sono stati modificati per i seguenti motivi:
1. Hanno superato i limiti dinamici a causa di altri parametri.
2. Non sono più applicabili a causa di caratteristiche non disponibili dell'hardware riconosciuto.
Valore di anomalia (r0949, interpretazione decimale):
Numero di parametro modificato.
340:
Il calcolo automatico dei parametri di motore e regolazione è stato eseguito (p0340 = 1) perché la regolazione vettoriale è stata attivata successivamente come configurazione (r0108.2).
Vedi anche: p0640 (Limite di corrente), p1082 (Num. giri max.), p1300 (Modalità operativa di controllo/regolazione), p1800 (Valore di riferimento frequenza impulsi)

Rimedi: Nessuna operazione necessaria.
Non occorre modificare i parametri perché sono già stati limitati .

F07086 Commutazione unità: Violazione di limite di parametro a causa di modifica di valore di riferimento

Valore di segnalazione: Parametro: %1

Oggetto azion.: SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Effetto: NESSUNO

Tacitazione: IMMEDIATAMENTE

Causa: È stato modificato un parametro di riferimento internamente al sistema. Ciò ha impedito la scrittura del valore impostato in rappresentazione relativa per i parametri interessati (a causa, ad es., della violazione del limite massimo o minimo statico o applicativo). I valori dei parametri sono stati impostati al limite minimo/massimo violato corrispondente o ripristinati all'impostazione di fabbrica.
Valore di anomalia (r0949, parametro):
Parametro di diagnostica r9450 per la visualizzazione dei parametri che non hanno potuto essere ricalcolati.
Vedi anche: p0304, p0305, p0310, p0596, p2000, p2001, p2002, p2003, r2004

Rimedi: Controllare il valore del parametro adattato ed eventualmente correggerlo.
Vedi anche: r9450 (Modifica del valore di riferimento parametri con calcolo fallito)

F07087 Azionamento: Funzionamento senza encoder impossibile con frequenza impulsi impostata

Valore di segnalazione: Parametro: %1

Oggetto azion.: SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Effetto: NESSUNO

Tacitazione: IMMEDIATAMENTE

Causa: Con la frequenza impulsi impostata (p1800) il funzionamento senza encoder non è possibile.

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

Il funzionamento senza encoder viene attivato alle seguenti condizioni:
- Il numero di giri di commutazione per il funzionamento senza encoder (p1404) è inferiore al numero di giri massimo (p0322).
- È impostato un tipo di regolazione con funzionamento senza encoder (p1300).
- Gli errori dell'encoder motore provocano la reazione all'anomalia con funzionamento senza encoder (p0491).
Vedi anche: p0491 (Encoder motore, reazione anomalia ENCODER), p1300 (Modalità operativa di controllo/regolazione), p1404 (Funzionamento senza encoder, numero di giri di commutazione), p1800 (Valore di riferimento frequenza impulsi)

Rimedi: Aumentare la frequenza degli impulsi (p1800).
Nota:
Nel funzionamento senza encoder la frequenza impulsi deve essere pari almeno alla metà del clock del regolatore di corrente (1/p0115[0]).

F07088 Commutazione unità: Violazione di limite di parametro a causa di commutazione unità

Valore di segnalazione: Parametro: %1

Oggetto azion.: SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Effetto: NESSUNO

Tacitazione: IMMEDIATAMENTE

Causa: È stata avviata una commutazione unità.
Le cause possibili per la violazione di un limite dei parametri sono:
- Nell'arrotondamento di un parametro, in funzione delle sue cifre decimali, è stato violato il suo limite statico minimo o massimo.
- Imprecisioni nel tipo di dati "FloatingPoint".
In tali casi viene arrotondato per eccesso in caso di violazione del limite minimo e per difetto in caso di violazione del limite massimo.
Valore di anomalia (r0949, interpretazione decimale):
Parametro di diagnostica r9451 per la visualizzazione di tutti i parametri i cui valori hanno dovuto essere adattati.
Vedi anche: p0100 (Norma mot.IEC/NEMA), p0349 (Sistema di unità, dati del circuito equivalente motore), p0505 (Selezione sistema di unità), p0595 (Selezione unità tecnologica)

Rimedi: Controllare i valori dei parametri adattati ed eventualmente correggerli.
Vedi anche: r9451 (Commutazione di unità, parametri adattati)

A07089 Commutazione unità: Attivazione modulo funzionale bloccata perché unità commutate

Valore di segnalazione: -

Oggetto azion.: Tutti gli oggetti

Effetto: NESSUNA

Tacitazione: NESSUNA

Causa: Si è tentato di attivare un modulo funzionale. Questo non è consentito se sono già state commutate delle unità.
Vedi anche: p0100 (Norma mot.IEC/NEMA), p0349 (Sistema di unità, dati del circuito equivalente motore), p0505 (Selezione sistema di unità)

Rimedi: Ripristinare le commutazioni di unità ai valori predefiniti.

F07090 Azionamento: Limite di coppia superiore più basso dell'inferiore

Valore di segnalazione: -

Oggetto azion.: SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Effetto: OFF2 (NESSUNO, OFF1, OFF3)

Tacitazione: IMMEDIATAMENTE

Causa: Il limite di coppia massimo è inferiore al limite di coppia minimo.

Rimedi: Se il parametro P1 viene collegato con p1522 e il parametro P2 con p1523, occorre accertarsi che P1 sia >= P2.

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

A07200 Azionamento: priorità di comando del comando ON attiva

Valore di segnalazione: -

Oggetto azion.: SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Effetto: NESSUNA

Tacitazione: NESSUNA

Causa: Il comando ON/OFF1 è attivo (nessun segnale 0).
Il comando è influenzato dall'ingresso binettore p0840 (CDS attuale) o dal bit 0 della parola di comando tramite la priorità di comando.

Rimedi: Impostare a 0 il segnale tramite l'ingresso binettore p0840 (CDS attuale) o il bit 0 della parola di comando tramite la priorità di comando.

F07220 (N, A) Azionamento: Controllo da PLC assente

Valore di segnalazione: -

Oggetto azion.: SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Effetto: OFF1 (NESSUNO, OFF2, OFF3, STOP1, STOP2)

Tacitazione: IMMEDIATAMENTE

Causa: Il segnale "Controllo da parte del PLC" manca durante il funzionamento.
- L'interconnessione dell'ingresso binettore per il segnale "Controllo da parte del PLC" è errata (p0854).
- Il controllore sovraordinato ha ritirato il segnale "Controllo da parte del PLC".
- La trasmissione dati tramite il bus di campo (master/azionamento) è stata interrotta.

Rimedi: - Controllare l'interconnessione dell'ingresso binettore per il segnale "Controllo da parte del PLC" (p0854).
- Controllare ed eventualmente attivare il segnale "Controllo da parte del PLC".
- Verificare la trasmissione dati tramite il bus di campo (master/azionamento).
Nota:
Se l'azionamento deve continuare a funzionare dopo la rimozione di "Controllo da parte del PLC", la reazione all'anomalia deve essere parametrizzata su NESSUNA oppure il tipo di segnalazione deve essere impostato su avviso.

Reazione a N: NESSUNA

Tacitazione per N: NESSUNA

Reazione a A: NESSUNA

Tacitazione per A: NESSUNA

F07300 (A) Azionamento: Nessuna conferma dal contattore di rete

Valore di segnalazione: -

Oggetto azion.: SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Effetto: OFF2 (NESSUNO)

Tacitazione: IMMEDIATAMENTE

Causa: - Il contattore di rete non ha potuto essere attivato entro il tempo impostato in p0861.
- Il contattore di rete non ha potuto essere disattivato entro il tempo impostato in p0861.
- Il contattore di rete si è guastato durante il funzionamento.
- Il contattore di rete è attivo anche se il convertitore è disattivato.

Rimedi: - Controllare l'impostazione di p0860.
- Controllare il loop di ritorno del contattore di rete.
- Aumentare il tempo di sorveglianza in p0861.
Vedi anche: p0860 (Risposta contattore rete), p0861 (Tempo di sorveglianza contattore di rete)

Reazione a A: NESSUNA

Tacitazione per A: NESSUNA

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

F07320 Azionamento: Riavvio automatico interrotto

Valore di segnalazione: %1

Oggetto azion.: SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Effetto: OFF2

Tacitazione: IMMEDIATAMENTE

Causa:
- Il numero impostato di tentativi di riavvio (p1211) è stato esaurito perché nel tempo di sorveglianza (p1213) non è stato possibile confermare le anomalie. Ad ogni nuovo tentativo di avvio, il numero dei tentativi di avvio (p1211) viene diminuito.
- Non è presente alcun comando ON attivo.
- Il tempo di sorveglianza della parte di potenza (p0857) è esaurito.
- All'uscita dalla messa in servizio o al termine dell'identificazione motore o dell'ottimizzazione del regolatore di velocità non avviene la reinserzione automatica.

Valore di anomalia (r0949, interpretazione esadecimale):
Solo per la diagnostica errori interna Siemens.

Rimedi:
- Aumentare il numero dei tentativi di avvio (p1211). Il numero attuale di tentativi di avvio viene indicato in r1214.
- Aumentare il tempo di attesa in p1212 e/o il tempo di sorveglianza in p1213.
- Dare il comando ON (p0840).
- Aumentare o disattivare il tempo di sorveglianza della parte di potenza (p0857).

A07321 Azionamento: Riavvio automatico attivo

Valore di segnalazione: -

Oggetto azion.: SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Effetto: NESSUNA

Tacitazione: NESSUNA

Causa: La modalità di reinserzione automatica (RA) è attiva. Al ritorno della rete e/o all'eliminazione delle cause di anomalia l'azionamento viene riacceso automaticamente. Gli impulsi vengono abilitati e il motore inizia a girare.

Rimedi:
- Eventualmente bloccare la modalità di reinserzione automatica (RA) (p1210 = 0).
- Eventualmente interrompere direttamente il processo di reinserzione togliendo il comando di inserzione (BI: p0840).

A07350 (F) Azionamento: Tastatore di misura parametrizzato su uscita digitale

Valore di segnalazione: %1

Oggetto azion.: Tutti gli oggetti

Effetto: NESSUNA

Tacitazione: NESSUNA

Causa: Il tastatore di misura è collegato a un ingresso/uscita digitale bidirezionale e il morsetto è impostato come uscita.
Valore di avviso (r2124, interpretazione decimale):
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)
Definizione dei morsetti:
La prima definizione di riferisce alla CU320, la seconda alla CU305.

Rimedi:
- Impostare il morsetto come ingresso (p0728).
- Deselezionare il tastatore di misura (p0488, p0489, p0580).

Reazione a F: OFF1

Tacitazione per F: IMMEDIATAMENTE

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

A07400 (N) Azionamento: Regolatore tensione massima del circuito intermedio attivo

Valore di segnalazione: -

Oggetto azion.: SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Effetto: NESSUNA

Tacitazione: NESSUNA

Causa: Il regolatore di tensione del circuito intermedio è stato attivato a causa della soglia massima di inserzione (r1244).
Può verificarsi uno scostamento di regolazione tra velocità di riferimento e velocità attuale.
Vedi anche: r0056 (Parola di stato regolazione), p1240 (Configurazione regolatore Vdc o sorveglianza Vdc)

Rimedi: Nessuna operazione necessaria.
Questo avviso scompare automaticamente quando il valore scende significativamente al di sotto della soglia massima.
Eventualmente adottare i seguenti provvedimenti:
- Utilizzare un Braking Module o un'unità di recupero.
- Aumentare il tempo di decelerazione (p1121, p1135).
- Disinserire il regolatore Vdc_max (p1240 = 0).

Reazione a N: NESSUNA

Tacitazione per N: NESSUNA

A07402 (N) Azionamento: Regolatore tensione minima del circuito intermedio attivo

Valore di segnalazione: -

Oggetto azion.: SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Effetto: NESSUNA

Tacitazione: NESSUNA

Causa: Il regolatore di tensione del circuito intermedio è stato attivato a causa della soglia minima di inserzione (r1248).
Può verificarsi uno scostamento di regolazione tra velocità di riferimento e velocità attuale.
Una causa possibile può essere ad es. il guasto della rete di alimentazione.
Vedi anche: r0056 (Parola di stato regolazione), p1240 (Configurazione regolatore Vdc o sorveglianza Vdc), p1248 (Tensione del circuito intermedio, soglia inferiore)

Rimedi: Nessuna operazione necessaria.
Questo avviso scompare automaticamente quando il valore sale significativamente al di sopra della soglia minima.
Eventualmente adottare i seguenti provvedimenti:
- Controllare rete e alimentazione.
- Aumentare i tempi di accelerazione (p1120).
- Disinserire il regolatore Vdc_min (p1240 = 0).

Reazione a N: NESSUNA

Tacitazione per N: NESSUNA

F07403 (N, A) Azionamento: Raggiunta soglia inferiore della tensione del circuito intermedio

Valore di segnalazione: -

Oggetto azion.: SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Effetto: OFF1 (NESSUNO, OFF2, OFF3)

Tacitazione: IMMEDIATAMENTE

Causa: La sorveglianza della tensione del circuito intermedio è attiva (p1240 = 5, 6) ed è stata raggiunta la soglia minima della tensione del circuito intermedio (p1248) nello stato di funzionamento.

Rimedi:
- Controllare la tensione di rete.
- Verificare l'alimentatore.
- Ridurre la soglia minima di tensione del circuito intermedio (p1248).
- Disattivare la sorveglianza della tensione del circuito intermedio (p1240 = 0).

Reazione a N: NESSUNA

Tacitazione per N: NESSUNA

Reazione a A: NESSUNA

Tacitazione per A: NESSUNA

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

F07404 Azionamento: Raggiunta soglia superiore della tensione del circuito intermedio

Valore di segnalazione: -

Oggetto azion.: SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Effetto: OFF2 (NESSUNO, OFF1, OFF3)

Tacitazione: IMMEDIATAMENTE

Causa: La sorveglianza della tensione del circuito intermedio è attiva (p1240 = 4, 6) ed è stata raggiunta la soglia massima della tensione del circuito intermedio (p1244) nello stato di funzionamento.

Rimedi:
- Controllare la tensione di rete.
- Controllare il modulo di alimentazione o il Braking Module.
- Aumentare la soglia massima di tensione del circuito intermedio (p1244).
- Disattivare la sorveglianza della tensione del circuito intermedio (p1240 = 0).

F07410 Azionamento: Uscita del regolatore di corrente limitata

Valore di segnalazione: -

Oggetto azion.: SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Effetto: OFF2 (NESSUNO, OFF1)

Tacitazione: IMMEDIATAMENTE

Causa: È presente la condizione "I_att = 0 e Uq_rif_1 maggiore di 16 ms in limitazione". Le cause possono essere le seguenti:
- Motore non collegato o contattore del motore aperto.
- Assenza di tensione del circuito intermedio.
- Motor Module guasto.

Rimedi:
- Collegare il motore o verificare il contattore del motore.
- Verificare la tensione del circuito intermedio (r0070).
- Controllare il Motor Module.

F07411 Azionamento: Uscita del regolatore di flusso limitata

Valore di segnalazione: -

Oggetto azion.: SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Effetto: OFF2 (NESSUNO, OFF1)

Tacitazione: IMMEDIATAMENTE

Causa: Impossibile raggiungere il valore di riferimento di flusso impostato anche se è stato impostato il 90 % della corrente massima.
- I dati del motore sono errati.
- I dati del motore e il tipo di collegamento del motore (stella/triangolo) non corrispondono.
- Il limite di corrente è impostato troppo basso per il motore.
- Motore asincrono (senza encoder, controllato) in limitazione I2t.
- Il Motor Module è troppo piccolo.

Rimedi:
- Correggere i dati del motore.
- Verificare il tipo di collegamento del motore.
- Aggiustare i limiti di corrente (p0640, p0323).
- Ridurre il carico del motore asincrono.
- Eventualmente utilizzare un Motor Module più grande.

F07412 Azionamento: Angolo di commutazione errato (modello del motore)

Valore di segnalazione: -

Oggetto azion.: SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Effetto: ENCODER (NESSUNO, OFF2)

Tacitazione: IMMEDIATAMENTE

Causa: È stato rilevato un angolo di commutazione errato che può provocare un'instabilità nel regolatore del numero di giri. Cause possibili:
- L'encoder motore è regolato in modo errato sulla posizione del magnete.
- L'encoder motore è danneggiato.
- L'offset dell'angolo di commutazione è impostato in modo errato (p0431).

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

- I dati per il calcolo del modello del motore sono impostati in modo errato (p0356 (induttanza di dispersione dello statore del motore) e/o p0350 (resistenza dello statore del motore) e/o p0352 (resistenza cavi)).
- La velocità di commutazione è troppo bassa per il modello di motore (p1752). La sorveglianza si attiva solo quando viene superata la velocità di commutazione.
- Con identificazione posizione poli attivata (p1982 = 1), l'identificazione posizione poli ha eventualmente rilevato un valore errato.
- Il segnale di numero di giri dell'encoder motore è disturbato.
- Il circuito di regolazione è instabile a causa di una parametrizzazione errata.

Valore di anomalia (r0949, interpretazione decimale):
SERVO:
0: Il confronto dell'angolo della posizione dei poli tra encoder e modello del motore ha fornito un valore troppo elevato (> 80 ° elettrico).
1: -
VECTOR:
0: Il confronto dell'angolo della posizione dei poli tra encoder e modello del motore ha fornito un valore troppo elevato (> 45 ° elettrico).
1: la modifica del segnale di numero di giri dell'encoder motore è cambiata di > p0492 nell'ambito di un clock del regolatore di corrente.

Rimedi:
- Se la posizione dell'encoder è stata modificata, ricalibrare l'encoder.
- Sostituire l'encoder motore difettoso.
- Impostare correttamente l'offset dell'angolo di commutazione (p0431). Eventualmente eseguire il calcolo tramite p1990.
- Impostare correttamente la resistenza dello statore del motore e l'induttanza di dispersione dello statore del motore (p0350, p0352, p0356).

Calcolare la resistenza del cavo in base a sezione e lunghezza, verificare l'induttanza e la resistenza dello statore sul foglio dati del motore, misurare la resistenza dello statore, ad esempio con un multimetro, ed eventualmente eseguire nuovamente l'identificazione dei dati motore a motore fermo (p1910).
- Aumentare la velocità di commutazione per il modello di motore (p1752). Se p1752 > p1082 (numero di giri max.) la sorveglianza è completamente disattivata.
- Con identificazione posizione poli attivata (p1982 = 1), controllare il metodo di identificazione posizione poli (p1980) e forzare una nuova identificazione posizione poli mediante deselezione e selezione (p1982 = 0 -> 1).

Nota:
Eventualmente per gli High Dynamic Motors (1FK7xxx-7xxx) la sorveglianza deve essere disattivata in caso di applicazioni con elevata tensione.

F07413 Azionamento: Angolo di commutazione errato (identificazione posizione dei poli)

Valore di segnalazione: -

Oggetto azion.: SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Effetto: ENCODER (NESSUNO, OFF2)

Tacitazione: IMMEDIATAMENTE

Causa: È stato rilevato un angolo di commutazione errato che può provocare un'instabilità nel regolatore del numero di giri.
Nell'ambito dell'identificazione della posizione dei poli (p1982 = 2):
- È stata rilevata elettricamente una differenza > 45 ° rispetto all'angolo dell'encoder.

Per VECTOR nell'ambito della regolazione dell'encoder di velocità (p1990 = 2):
- È stata rilevata elettricamente una differenza > 6 ° rispetto all'angolo dell'encoder.

Rimedi:
- Impostare correttamente l'offset dell'angolo di commutazione (p0431).
- Riregolare l'encoder motore dopo la sostituzione encoder.
- Sostituire l'encoder motore difettoso.
- Verificare l'identificazione posizione poli. Se l'identificazione della posizione dei poli non è adatta per questo tipo di motore, disattivare la verifica di plausibilità (p1982 = 0).

F07414 (N, A) Azionamento: Numero di serie encoder modificato

Valore di segnalazione: -

Oggetto azion.: SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Effetto: ENCODER (NESSUNO, OFF2)

Tacitazione: IMMEDIATAMENTE

Causa: I numeri di serie dell'encoder motore di un motore sincrono sono cambiati. La variazione viene controllata solo negli encoder con numero di serie (ad es. encoder EnDat) e nei motori integrati (ad es. p0300 = 401) o di terze parti (p0300 = 2).

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

Causa 1:
È stato sostituito l'encoder.
Causa 2:
Nuova messa in servizio di un motore di terze parti, da incasso o lineare.
Causa 3:
È stato sostituito il motore con encoder integrato e regolato.
Causa 4:
È stato eseguito un aggiornamento del firmware a una versione che effettua un controllo del numero di serie dell'encoder.

Rimedi: Per le cause 1, 2:
Eseguire la regolazione automatica con l'ausilio dell'identificazione della posizione dei poli. Confermare l'anomalia. Avviare l'identificazione della posizione dei poli con p1990 = 1. Quindi correggere l'esecuzione corretta dell'identificazione della posizione dei poli.
SERVO:
Se in p1980 è selezionato un metodo di identificazione della posizione dei poli e p0301 non contiene un tipo di motore con encoder tarato in fabbrica, viene attivato automaticamente p1990.
oppure
Impostare la regolazione con il parametro p0431. Il nuovo numero di serie viene applicato automaticamente.
oppure
Eseguire la regolazione meccanica dell'encoder. Applicare il nuovo numero di serie con p0440 = 1.
Per le cause 3, 4:
Applicare il nuovo numero di serie con p0440 = 1.

Reazione a N: NESSUNA
Tacitazione per N: NESSUNA
Reazione a A: NESSUNA
Tacitazione per A: NESSUNA

N07415 (F) Azionamento: Trasmissione in corso dell'offset dell'angolo di commutazione

Valore di segnalazione: -
Oggetto azion.: SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN
Effetto: OFF2
Tacitazione: NESSUNA
Causa: L'offset dell'angolo di commutazione è stato determinato automaticamente con p1990 = 1.
Questa anomalia provoca una cancellazione degli impulsi che è necessaria per trasferire l'offset dell'angolo di commutazione in p0431.
Vedi anche: p1990 (Regolazione encoder, rilevamento offset angolo di commutazione)
Rimedi: Questa anomalia può essere confermata senza effettuare altre operazioni.
Reazione a F: OFF2
Tacitazione per F: IMMEDIATAMENTE

F07420 Az.: freq. intr. filtro del val. di rif. corr. > freq. Shannon

Valore di segnalazione: %1
Oggetto azion.: SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN
Effetto: NESSUNO (OFF1, OFF2, OFF3)
Tacitazione: IMMEDIATAMENTE (POWER ON)
Causa: Una delle frequenze intrinseche di filtro è maggiore della frequenza di Shannon.
La frequenza di Shannon si calcola con la seguente formula: 0.5 / p0115[0]
Valore di anomalia (r0949, interpretazione esadecimale):
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: numero del set di dati (a partire da zero)
Rimedi: - Ridurre la frequenza intrinseca di numeratore o denominatore del filtro del valore di riferimento della corrente.
- Ridurre il tempo di campionamento del regolatore di corrente (p0115[0]).
- Disinserire il filtro interessato (p1656).

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

F07421 Azionamento: Frequenza intrinseca del filtro del numero di giri > Frequenza Shannon

Valore di segnalazione: %1

Oggetto azion.: SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Effetto: NESSUNO (OFF1, OFF2, OFF3)

Tacitazione: IMMEDIATAMENTE (POWER ON)

Causa: Una delle frequenze intrinseche di filtro è maggiore della frequenza di Shannon.
La frequenza di Shannon si calcola con la seguente formula: 0.5 / p0115[1]
Valore di anomalia (r0949, interpretazione esadecimale):
Bit 0: filtro 1 (p1417, p1419)
Bit 1: filtro 2 (p1423, p1425)
Bit 8 ... 15: numero del set di dati (a partire da zero)

Rimedi: - Ridurre la frequenza intrinseca del numeratore o denominatore del filtro del valore di riferimento di velocità interessato.
- Ridurre il tempo di campionamento del regolatore di velocità (p0115[1]).
- Disinserire il filtro interessato (p1414).

F07422 Azionamento: Frequenza intrinseca del modello di riferimento > Frequenza Shannon

Valore di segnalazione: -

Oggetto azion.: SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Effetto: NESSUNO (OFF1, OFF2, OFF3)

Tacitazione: IMMEDIATAMENTE (POWER ON)

Causa: La frequenza intrinseca di filtro dell'elemento PT2 per il modello di riferimento (p1433) è maggiore della frequenza di Shannon.
La frequenza di Shannon si calcola con la seguente formula: 0.5 / p0115[1]

Rimedi: - Ridurre la frequenza intrinseca dell'elemento PT2 per il modello di riferimento (p1433).
- Ridurre il tempo di campionamento del regolatore di velocità (p0115[1]).

F07426 (A) Regolatore PID, valore attuale limitato

Valore di segnalazione: %1

Oggetto azion.: SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Effetto: OFF1 (IASC / FRENO DC, NESSUNO, OFF2, OFF3)

Tacitazione: IMMEDIATAMENTE

Causa: Il valore attuale interconnesso tramite ingresso connettore p2264 per il regolatore PID ha raggiunto un limite.
Valore di anomalia (r0949, interpretazione decimale):
1: limite superiore raggiunto.
2: limite inferiore raggiunto.

Rimedi: - Adeguare i limiti al livello del segnale (p2267, p2268).
- Verificare la scalatura del valore attuale (p2264).
Vedi anche: p2264 (Regolatore PID, valore attuale), p2267 (Regolatore PID, limite superiore valore attuale), p2268 (Regolatore PID, limite inferiore valore attuale)

Reazione a A: NESSUNA

Tacitazione per A: NESSUNA

F07429 Azionamento: DSC senza encoder impossibile

Valore di segnalazione: -

Oggetto azion.: SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Effetto: OFF2

Tacitazione: IMMEDIATAMENTE (POWER ON)

Causa: La funzione DSC (Dynamic Servo Control) è stata attivata anche se non è presente un encoder.
Vedi anche: p1191 (DSC Guadagno del regolatore di posizione KPC)

Rimedi: Se non è presente un encoder e l'ingresso connettore p1191 (DSC guadagno del regolatore di posizione) è interconnesso, l'ingresso connettore p1191 deve avere il segnale 0.

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

F07430 Azionamento: Commutazione impossibile al funzionamento controllato dalla coppia

Valore di segnalazione: -

Oggetto azion.: SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Effetto: OFF2 (NESSUNO, OFF1, OFF3)

Tacitazione: IMMEDIATAMENTE

Causa: In caso di funzionamento senza encoder non è possibile commutare al funzionamento controllato dalla coppia (BI: p1501).

Rimedi: Non commutare al funzionamento controllato dalla coppia.

F07431 Azionamento: Commutazione impossibile al funzionamento senza encoder

Valore di segnalazione: -

Oggetto azion.: SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Effetto: OFF2 (OFF1)

Tacitazione: IMMEDIATAMENTE

Causa: In caso di funzionamento controllato dalla coppia non è possibile commutare al funzionamento senza encoder (p1404).

Rimedi: Non commutare al funzionamento senza encoder.

F07432 Azionamento: Motore senza protezione contro le sovratensioni

Valore di segnalazione: %1

Oggetto azion.: SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Effetto: OFF2 (OFF1)

Tacitazione: IMMEDIATAMENTE

Causa: Il motore può generare in caso di errore alla velocità massima una sovratensione che può danneggiare il sistema di azionamento.
Valore di anomalia (r0949, interpretazione esadecimale):
Relativo set di dati dell'azionamento (DDS).

Rimedi: Per la protezione contro le sovratensioni esistono le seguenti possibilità:
- Limitare il numero di giri massimo (p1082) senza ulteriore protezione.
Il numero massimo di giri senza protezione si ricava come segue:
Motori sincroni rotanti: p1082 [1/min] <= 11.695 * p0297/p0316 [Nm/A]
Motori lineari: p1082 [m/min] <= 73.484 * p0297/p0316 [N/A]
Motori sincroni rotanti sul convertitore ad alta frequenza: p1082 [1/min] <= 4.33165 * (-p0316 + radice(p0316^2 + 4.86E-9 * (p0297 * r0313)^2 * (r0377 - r0233) [mH] * r0234 [µF]) / (p0297 * r0313^2 * (r0377 - r0233) [mH] * r0234 [µF])
Motori lineari sul convertitore ad alta frequenza: p1082 [m/min] <= 0.6894 * (-p0316 + radice(p0316^2 + 1.91865E-7 * (p0297 * r0313 * 3.1415)^2 * (r0377 - r0233) [mH] * r0234 [µF]) / (p0297 * r0313^2 * (r0377 - r0233) [mH] * r0234 [µF])
Motori asincroni rotanti sul convertitore ad alta frequenza: p1082 [1/min] <= massimo (2.11383E5 / (r313 * radice((r0377 [mH] + r0382 [mH]) * r0234 [µF])) ; 0.6364*p0297*p0311[1/min] / p0304)
- Utilizzare un Voltage Protection Module (VPM) unitamente alla funzione "Coppia disinserita in sicurezza" (p9601, p9801) (solo per motori sincroni).
Utilizzando un motore sincrono con VPM sul convertitore ad alta frequenza vale obbligatoriamente quanto segue:
p1082 [1/min] <= p0348 * (r0377 + p0233) / p0233
Il VPM cortocircuita il motore in caso di anomalia. Poiché durante il cortocircuito deve vigere la cancellazione impulsi, i morsetti per la funzione "'Coppia disinserita in sicurezza" (STO) vanno collegati al VPM.
Se si utilizza un VPM deve essere impostato p0643 = 1.
- Attivare la protezione di tensione interna (IVP) con p1231 = 3 (solo per motori sincroni).
Vedi anche: p0643 (Protezione contro le sovratensioni nei motori sincroni), p1231 (Configurazione cortocircuito dell'indotto / frenatura in DC)

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

F07433 Azionamento: Regolazione con encoder non possibile poiché encoder non sbloccato dalla sosta

Valore di segnalazione: %1

Oggetto azion.: SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Effetto: NESSUNO (OFF1, OFF2, OFF3)

Tacitazione: IMMEDIATAMENTE

Causa: La commutazione alla regolazione con l'encoder non è possibile, poiché l'encoder non è stato sbloccato dalla sosta.

Rimedi:
- Verifica se il firmware dell'encoder supporta la funzione "Sosta" (r0481.6 = 1).
- Aggiornare il firmware.

Nota:
Nei motori a statore lungo (p3870.0 = 1) vale:
l'encoder deve aver concluso lo sbloccamento dalla sosta (r3875.0 = 1) prima di poter passare alla regolazione con encoder. L'encoder viene sbloccato dalla sosta tramite ingresso binettore p3876 = segnale 0/1 e resta in questo stato fino al segnale 0.

F07434 Azionamento: Modifica del senso di rotazione impossibile con abilitazione impulsi

Valore di segnalazione: -

Oggetto azion.: SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Effetto: OFF2

Tacitazione: IMMEDIATAMENTE

Causa: Con l'abilitazione impulsi si è attivato un set di dati dell'azionamento che ha parametrizzato un'altro senso di rotazione (in p1821).
In linea di massima una modifica del senso di rotazione del motore con p1821 è possibile solo con il blocco impulsi.

Rimedi:
- Eseguire la commutazione dei set di dati dell'azionamento con il blocco impulsi.
- Accertarsi che la commutazione a un set di dati dell'azionamento non modifichi il senso di rotazione del motore (ossia per questi set di dati dell'azionamento si deve avere lo stesso valore in p1821).

Vedi anche: p1821 (Senso di rotazione)

F07439 Azionamento: dinamica regol. corrente più elevata non possibile

Valore di segnalazione: %1

Oggetto azion.: SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Effetto: OFF2 (NESSUNO)

Tacitazione: IMMEDIATAMENTE

Causa: La funzione "Dinamica regolatore di corrente più elevata" (p1810.11 = 1) è selezionata, ma non è supportata dalla parte di potenza (r0192.27 = 0) o dalla tecnica di sicurezza senza encoder (9506 = 1).
Valore di anomalia (r0949, interpretazione decimale):
1:
- Il firmware della parte di potenza Booksize non è aggiornato.
- È stata utilizzata una parte di potenza Blocksize o S120 Combi.

2:
- È stato utilizzato un encoder seno-coseno con tecnica di sicurezza senza encoder.

Rimedi: Generale:
- Deselezionare la funzione "Dinamica regolatore di corrente più elevata" (p1810.11 = 0) ed eventualmente reimpostare i regolatori di corrente, numero di giri e posizione oppure eseguire il calcolo (p0340 = 4).

Per il valore di anomalia = 1:
- Eventualmente aggiornare il firmware della parte di potenza Booksize a una nuova versione (versione >= 4.4).
- Utilizzare una parte di potenza Booksize (versione >= 4.4).

Per il valore di anomalia = 2:
- Modificare la parametrizzazione della tecnica di sicurezza senza encoder (9506 = 1) in tecnica di sicurezza con encoder (p9506 = 0).

Vedi anche: r0192 (Parte di potenza, caratteristiche del firmware), p1810 (Configurazione del modulatore), p9506 (SI Motion, specifica delle funzioni (processore 1))

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

A07440 EPOS: Il tempo di strappo viene limitato

Valore di segnalazione: -

Oggetto azion.: SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Effetto: NESSUNA

Tacitazione: NESSUNA

Causa: Il calcolo del tempo di strappo Tr = max(p2572, p2573) / p2574 ha dato come risultato un valore troppo alto, per cui il tempo di strappo interno viene limitato a 1000 ms.
Nota:
L'avviso viene emesso anche se la limitazione dello strappo non è attiva.

Rimedi: - Aumentare la limitazione di strappo (p2574).
- Ridurre l'accelerazione massima e la decelerazione massima (p2572, p2573).
Vedi anche: p2572 (EPOS Accelerazione massima), p2573 (EPOS Decelerazione massima), p2574 (EPOS Limitazione dello strappo)

A07441 LR: Salvataggio dell'offset di posizione della regolazione encoder del valore assoluto

Valore di segnalazione: -

Oggetto azion.: SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Effetto: NESSUNA

Tacitazione: NESSUNA

Causa: Lo stato della regolazione dell'encoder assoluto è cambiato.
Per applicare in modo permanente l'offset di posizione calcolato (p2525), occorre eseguire il salvataggio in modo non volatile (p0971, p0977).

Rimedi: Nessuna operazione necessaria.
Questo avviso scompare automaticamente dopo il salvataggio dell'offset.
Vedi anche: p2507 (LR Regolazione encoder assoluto, stato), p2525 (LR Regolazione encoder, offset)

F07442 (A) LR: Multiturn non è adatto al campo modulo

Valore di segnalazione: -

Oggetto azion.: SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Effetto: OFF1 (OFF2, OFF3)

Tacitazione: IMMEDIATAMENTE

Causa: Il rapporto della risoluzione multiturn rispetto al campo modulo (p2576) non è un numero intero.
Ciò provoca il ripristino della regolazione perché il valore attuale di posizione non è riproducibile dopo il ciclo di spegnimento/accensione.

Rimedi: Rendere intero il rapporto della risoluzione multiturn rispetto al campo modulo.
Il rapporto v si calcola nel seguente modo:
1. Encoder motore senza inseguimento di posizione:
v = (p0421 * p2506 * p0433 * p2505) / (p0432 * p2504 * p2576)
2. Encoder motore con inseguimento di posizione per riduttore di misura:
v = (p0412 * p2506 * p2505) / (p2504 * p2576)
3. Encoder motore con inseguimento di posizione per riduttore di carico:
v = (p2721 * p2506 * p0433) / (p0432 * p2576)
4. Encoder motore con inseguimento di posizione per riduttore di carico e di misura:
v = (p2721 * p2506) / p2576
5. Encoder diretto senza inseguimento di posizione:
v = (p0421 * p2506 * p0433) / (p0432 * p2576)
6. Encoder diretto con inseguimento di posizione per riduttore di misura:
v = (p0412 * p2506) / p2576
Nota:
Con l'inseguimento di posizione di consiglia di di modificare p0412 o p2721.
Vedi anche: p0432, p0433, p2504, p2505, p2506, p2576, p2721

Reazione a A: NESSUNA

Tacitazione per A: NESSUNA

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

F07443 (A) LR: Coordinata del punto di riferimento non nel campo ammesso

Valore di segnalazione: %1

Oggetto azion.: SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Effetto: OFF1 (OFF2, OFF3)

Tacitazione: IMMEDIATAMENTE

Causa: La coordinata del punto di riferimento ricevuta durante la regolazione dell'encoder tramite ingresso connettore p2599 non rientra nella metà del campo dell'encoder e non può essere impostata come posizione attuale dell'asse.
Valore di anomalia (r0949, interpretazione decimale):
Valore massimo ammesso per la coordinate del punto di riferimento.

Rimedi: Impostare per la coordinata del punto di riferimento un valore inferiore al valore di anomalia definito.
Vedi anche: p2598 (EPOS Coordinata del punto di riferimento, sorgente del segnale), p2599 (EPOS Valore di coordinata del punto di riferimento)

Reazione a A: NESSUNA

Tacitazione per A: NESSUNA

F07446 (A) Riduttore di carico: impossibile resettare l'inseguimento di posizione

Valore di segnalazione: %1

Oggetto azion.: SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Effetto: OFF1 (OFF2, OFF3)

Tacitazione: IMMEDIATAMENTE

Causa: L'inseguimento di posizione non si può resettare.

Rimedi: Ripristinare l'inseguimento di posizione nel seguente modo:
- Selezionare la messa in servizio dell'encoder (p0010 = 4).
- Ripristinare l'inseguimento di posizione (p2720.2 = 1).
- Deselezionare la messa in servizio dell'encoder (p0010 = 0).

Quindi tacitare l'anomalia ed eventualmente eseguire una regolazione dell'encoder assoluto (p2507).

Reazione a A: NESSUNA

Tacitazione per A: NESSUNA

F07447 Riduttore carico: Inseguimento di posizione valore attuale massimo superato

Valore di segnalazione: Numero di componente: %1, set di dati encoder: %2, set di dati azionamento: %3

Oggetto azion.: SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Effetto: NESSUNO

Tacitazione: IMMEDIATAMENTE

Causa: Se è progettato l'inseguimento di posizione del riduttore del carico, l'azionamento/encoder (encoder motore) riconosce un valore attuale di posizione assoluto possibile (r2723) che non può più essere rappresentato nell'ambito di 32 bit.
Valore massimo: p0408 * p2721 * 2^p0419
Valore di anomalia (r0949, interpretazione esadecimale):
ccbbaa hex
aa = Set di dati dell'encoder
bb = Numero di componente
cc = Set di dati dell'azionamento
Vedi anche: p0408 (Encoder rotativo, numero di tacche), p0419 (Risoluzione fine, valore assoluto Gx_XIST2 (in bit)), p2721 (Riduttore di carico, encoder assoluto rotativo, giri virtuali)

Rimedi: - Ridurre la risoluzione fine (p0419).
- Ridurre la risoluzione multiturn (p2721).

Vedi anche: p0419 (Risoluzione fine, valore assoluto Gx_XIST2 (in bit)), p2721 (Riduttore di carico, encoder assoluto rotativo, giri virtuali)

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

F07448 (A) Riduttore del carico: Inseguimento di posizione, l'asse lineare ha superato il campo massimo

Valore di segnalazione: -

Oggetto azion.: SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Effetto: OFF1 (NESSUNO, OFF2, OFF3)

Tacitazione: IMMEDIATAMENTE

Causa: L'encoder motore attualmente attivo (encoder 1) ha superato il campo di movimento max. possibile per asse lineare progettato / nessun asse modulo.
Il campo di movimento massimo è fissato per l'asse lineare progettato a 64 volte (+/- 32 volte) il valore di p0421. Lo si deve leggere in p2721 e interpretare come numero di giri del carico.
Nota:
Viene qui sorvegliato solo l'encoder motore nel set di dati azionamento attualmente attivo. Il set di dati azionamento attualmente attivo viene visualizzato in x = r0051 e il relativo encoder motore è predefinito in p0187[x].

Rimedi: L'anomalia va eliminata nel modo seguente:
- Selezionare la messa in servizio dell'encoder (p0010 = 4).
- Ripristinare l'inseguimento di posizione (p2720.2 = 1).
- Deselezionare la messa in servizio dell'encoder (p0010 = 0).

Quindi tacitare l'anomalia ed eseguire una regolazione dell'encoder assoluto.

Reazione a A: NESSUNA

Tacitazione per A: NESSUNA

F07449 (A) Riduttore del carico: Inseguimento di posizione, posizione attuale fuori encoder finestra

Valore di segnalazione: %1

Oggetto azion.: SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Effetto: OFF1 (NESSUNO, OFF2, OFF3)

Tacitazione: IMMEDIATAMENTE

Causa: L'encoder motore attualmente attivo è stato spostato da spento di un valore superiore a quello parametrizzato nella finestra di tolleranza. È possibile che non vi sia più un riferimento tra meccanica ed encoder.
Nota:
Viene qui sorvegliato solo l'encoder motore nel set di dati azionamento attualmente attivo. Il set di dati azionamento attualmente attivo viene visualizzato in x = r0051 e il relativo encoder motore è predefinito in p0187[x].
Valore di anomalia (r0949, interpretazione decimale):
Scostamento rispetto all'ultima posizione dell'encoder in incrementi del valore assoluto dopo il riduttore di misura, se presente. Il segno identifica la direzione di movimento.
Nota:
Lo scostamento rilevato viene mostrato anche in r2724.
Vedi anche: p2722 (Finestra tolleranza inseguimento posizione riduttore di carico), r2724 (Differenza di posizione riduttore di carico)

Rimedi: Ripristinare l'inseguimento di posizione nel seguente modo:
- Selezionare la messa in servizio dell'encoder (p0010 = 4).
- Ripristinare l'inseguimento di posizione (p2720.2 = 1).
- Deselezionare la messa in servizio dell'encoder (p0010 = 0).

Quindi tacitare l'anomalia ed eventualmente eseguire una regolazione dell'encoder assoluto (p2507).
Vedi anche: p0010 (Azionamento, messa in servizio, filtro parametri), p2507 (LR Regolazione encoder assoluto, stato)

Reazione a A: NESSUNA

Tacitazione per A: NESSUNA

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

F07450 (A) LR: Intervento della sorveglianza di fermo

Valore di segnalazione: -

Oggetto azion.: SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Effetto: OFF1 (OFF2, OFF3)

Tacitazione: IMMEDIATAMENTE

Causa: L'azionamento è uscito dalla finestra di fermo (p2542) una volta trascorso il tempo di sorveglianza dell'arresto (p2543).
- L'inversione del valore attuale di posizione è impostata in modo errato (p0410).
- Finestra di fermo impostata a un valore troppo basso (p2542).
- Tempo di sorveglianza di fermo impostata a un valore troppo basso (p2543).
- Fattore di guadagno troppo basso (p2538).
- Fattore di guadagno troppo elevato (instabilità/comportamento alle vibrazioni, p2538).
- Sovraccarico meccanico.
- Controllare il cavo di collegamento motore/convertitore (fase mancante, invertita).
- Quando è selezionata l'identificazione motore, selezionare il funzionamento a seguire (BI: p2655[0] = segnale 1).
- Quando è selezionato il generatore di funzioni, selezionare il funzionamento a seguire (BI: p2655[0] = segnale 1) e disattivare la regolazione di posizione (BI:p2550 = segnale 0).

Rimedi: Controllare ed eliminare le cause possibili.

Reazione a A: NESSUNA

Tacitazione per A: NESSUNA

F07451 (A) LR: Intervento della sorveglianza di posizionamento

Valore di segnalazione: -

Oggetto azion.: SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Effetto: OFF1 (OFF2, OFF3)

Tacitazione: IMMEDIATAMENTE

Causa: L'azionamento è uscito dalla finestra di posizionamento (p2544) una volta trascorso il tempo di sorveglianza di posizionamento (p2545).
- Finestra di posizionamento impostata a un valore troppo basso (p2544).
- Tempo di sorveglianza di posizionamento impostata a un valore troppo basso (p2545).
- Fattore di guadagno troppo basso (p2538).
- Fattore di guadagno troppo elevato (instabilità/comportamento alle vibrazioni, p2538).
- Bloccaggio meccanico.

Rimedi: Controllare ed eliminare le cause possibili.

Reazione a A: NESSUNA

Tacitazione per A: NESSUNA

F07452 (A) LR: Distanza di inseguimento troppo grande

Valore di segnalazione: -

Oggetto azion.: SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Effetto: OFF1 (OFF2, OFF3)

Tacitazione: IMMEDIATAMENTE

Causa: La differenza tra il valore di riferimento di posizione e quello effettivo (distanza di inseguimento modello dinamico, r2563) è maggiore della tolleranza (p2546).
- È stato superato il potere di coppia o di accelerazione dell'azionamento.
- Anomalia del sistema di misura di posizione.
- Il senso di regolazione di posizione non corrisponde.
- Bloccaggio della meccanica.
- Velocità di movimento troppo elevata o differenze del valore di riferimento di posizione troppo grandi.

Rimedi: Controllare ed eliminare le cause possibili.

Reazione a A: NESSUNA

Tacitazione per A: NESSUNA

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

F07453 LR: Preparazione del valore attuale di posizione errata

Valore di segnalazione: -

Oggetto azion.: SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Effetto: OFF1 (OFF2, OFF3)

Tacitazione: IMMEDIATAMENTE

Causa: Durante la preparazione del valore attuale di posizione si è verificato un errore.

Rimedi: Controllare la preparazione del valore attuale di posizione sull'encoder.
Vedi anche: p2502 (LR Assegnazione encoder)

A07454 LR: Preparazione del valore attuale di posizione senza encoder valido

Valore di segnalazione: -

Oggetto azion.: SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Effetto: NESSUNA

Tacitazione: NESSUNA

Causa: Nella preparazione del valore attuale di posizione si è verificato uno dei problemi seguenti:
- Nessun encoder è assegnato per la preparazione del valore attuale di posizione (p2502 = 0).
- È assegnato un encoder, al quale però non è assegnato un set di dati encoder (p0187 = 99 oppure p0188 = 99 oppure p0189 = 99).
- Sono assegnati un encoder e un set di dati encoder, ma il set di dati encoder non contiene dati dell'encoder (p0400 = 0) oppure contiene dati non validi (ad es. p0408 = 0).

Rimedi: Verificare i set di dati di azionamento ed encoder oppure l'assegnazione dell'encoder.
Vedi anche: p0187 (Encoder 1, numero set di dati dell'encoder), p0188 (Encoder 2, numero set di dati dell'encoder), p0400 (Selezione del tipo di encoder), p2502 (LR Assegnazione encoder)

A07455 EPOS: Velocità massima limitata

Valore di segnalazione: -

Oggetto azion.: SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Effetto: NESSUNA

Tacitazione: NESSUNA

Causa: La velocità massima (p2571) è troppo elevata per un calcolo corretto della correzione modulo.
Entro il tempo di campionamento per il posizionamento (p0115[5]) può essere coperta alla velocità massima non più della metà della lunghezza modulo. p2571 è stato limitato a questo valore.

Rimedi:
- Ridurre la velocità massima (p2571).
- Aumentare il tempo di campionamento per il posizionamento (p0115[5]).

A07456 EPOS: Velocità di riferimento limitata

Valore di segnalazione: -

Oggetto azion.: SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Effetto: NESSUNA

Tacitazione: NESSUNA

Causa: La velocità di riferimento attuale è maggiore della velocità massima parametrizzata (p2571) e viene quindi limitata.

Rimedi:
- Controllare la velocità di riferimento impostata.
- Ridurre l'override di velocità (CI: p2646).
- Aumentare la velocità massima (p2571).
- Verificare la sorgente del segnale per la velocità limitata esternamente (CI: p2594).

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

A07457 EPOS: Combinazione di segnali di ingresso non consentita

Valore di segnalazione: %1

Oggetto azion.: SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Effetto: NESSUNA

Tacitazione: NESSUNA

Causa: È stata rilevata una combinazione non consentita di segnali di ingresso impostati contemporaneamente.
Valore di avviso (r2124, interpretazione decimale):
0: Jog 1 e Jog 2 (p2589, p2590).
1: Jog 1 o Jog 2 e impostazione diretta del valore di riferimento/MDI (p2589, p2590, p2647).
2: Jog 1 o Jog 2 e avvio ricerca punto di riferimento (p2589, p2590, p2595).
3: Jog 1 o Jog 2 e attivazione job di movimento (p2589, p2590, p2631).
4: Impostazione diretta del valore di riferimento/MDI e avvio ricerca punto di riferimento (p2647, p2595).
5: Impostazione diretta del valore di riferimento/MDI e attivazione job di movimento (p2647, p2631).
6: Avvio ricerca punto di riferimento e attivazione job di movimento (p2595, p2631).

Rimedi: Controllare i segnali di ingresso corrispondenti e correggerli.

F07458 EPOS: Camma di riferimento non trovata

Valore di segnalazione: -

Oggetto azion.: SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Effetto: OFF1 (OFF2, OFF3)

Tacitazione: IMMEDIATAMENTE

Causa: Dopo l'avvio della ricerca punto di riferimento l'asse ha compiuto il percorso massimo consentito per la ricerca della camma di riferimento senza trovarla.

Rimedi: - Verificare l'ingresso binettore "Camma di riferimento" (BI: p2612).
- Controllare il percorso massimo consentito fino alla camma di riferimento (p2606).
- Se è un asse senza camma di riferimento, impostare p2607 = 0.
Vedi anche: p2606 (EPOS Ricerca punto riferimento, camma riferimento, percorso max.), p2607 (EPOS Ricerca punto riferimento, camma di riferimento presente), p2612 (EPOS Ricerca punto riferimento, camma di riferimento)

F07459 EPOS: Nessuna tacca di zero presente

Valore di segnalazione: -

Oggetto azion.: SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Effetto: OFF1 (OFF2, OFF3)

Tacitazione: IMMEDIATAMENTE

Causa: Dopo l'abbandono della camma di riferimento l'asse ha compiuto il percorso massimo consentito tra camma di riferimento e tacca di zero senza trovare la tacca di zero.

Rimedi: - Verificare la tacca di zero dell'encoder.
- Controllare il percorso massimo consentito tra camma di riferimento e tacca di zero (p2609).
- Usare la tacca di zero dell'encoder esterna (tacca di zero ausiliaria) (p0495).
Vedi anche: p0495 (Tacca di zero ausiliaria, morsetto d'ingresso), p2609 (EPOS Ricerca p. rif., percorso max. tra camma rif. e tacca zero)

F07460 EPOS: Fine camma di riferimento non trovata

Valore di segnalazione: -

Oggetto azion.: SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Effetto: OFF1 (OFF2, OFF3)

Tacitazione: IMMEDIATAMENTE

Causa: Durante la ricerca del punto di riferimento l'asse ha raggiunto la fine del campo di movimento, nell'accostare la tacca di zero, senza riconoscere un fronte sull'ingresso binettore "Camma di riferimento" (BI: p2612).
Campo di movimento massimo: -2147483648 [LU] ... -2147483647 [LU]

Rimedi: - Verificare l'ingresso binettore "Camma di riferimento" (BI: p2612).
- Ripetere la ricerca del punto di riferimento.
Vedi anche: p2612 (EPOS Ricerca punto riferimento, camma di riferimento)

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

A07461 EPOS: Punto di riferimento non impostato

Valore di segnalazione: -

Oggetto azion.: SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Effetto: NESSUNA

Tacitazione: NESSUNA

Causa: All'avvio di un blocco di movimento/dell'impostazione diretta del valore di riferimento non è impostato alcun punto di riferimento (r2684.11 = 0).

Rimedi: Eseguire la ricerca del punto di riferimento (impostare Ricerca del punto di riferimento, Ricerca al volo del punto di riferimento, Punto di riferimento).

A07462 EPOS: Il numero di blocco di movimento selezionato non esiste

Valore di segnalazione: %1

Oggetto azion.: SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Effetto: NESSUNA

Tacitazione: NESSUNA

Causa: Un blocco di movimento selezionato tramite BI: p2625 ... BI: p2630 è stato avviato tramite BI: p2631 = fronte 0/1 "Attivazione job di movimento".
- Il numero del blocco di movimento avviato non è contenuto in p2616[0...n].
- Il blocco di movimento avviato è escluso.
Valore di avviso (r2124, interpretazione decimale):
Numero del blocco di movimento selezionato e non disponibile.

Rimedi: - Correggere il programma di movimento.
- Selezionare un numero di blocco di movimento disponibile.

A07463 (F) EPOS: Cambio blocco esterno non richiesto nel blocco di movimento

Valore di segnalazione: %1

Oggetto azion.: SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Effetto: NESSUNA

Tacitazione: NESSUNA

Causa: Per un blocco di movimento con passaggio di blocco WEITER_EXTERN_ALARM il cambio blocco esterno non è stato richiesto.
Valore di avviso (r2124, interpretazione decimale):
Numero del blocco di movimento.

Rimedi: Eliminare la causa dell'assenza del fronte sull'ingresso binettore (BI: p2632).

Reazione a F: OFF1

Tacitazione per F: IMMEDIATAMENTE

F07464 EPOS: Il blocco di movimento è incoerente

Valore di segnalazione: %1

Oggetto azion.: SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Effetto: OFF1 (OFF2, OFF3)

Tacitazione: IMMEDIATAMENTE

Causa: Il blocco di movimento contiene informazioni non valide.
Valore di avviso (r2124, interpretazione decimale):
Numero del blocco di movimento con le informazioni non valide.

Rimedi: Controllare il blocco di movimento ed eventualmente tenere presente gli avvisi emessi.

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

A07465 EPOS: Il blocco di movimento non ha un blocco successivo

Valore di segnalazione: %1

Oggetto azion.: SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Effetto: NESSUNA

Tacitazione: NESSUNA

Causa: Nel blocco di movimento non esiste un blocco successivo.
Valore di avviso (r2124, interpretazione decimale):
Numero del blocco di movimento con blocco successivo mancante.

Rimedi: - Parametrizzare questo blocco di movimento con la condizione di passaggio di blocco FINE.
- Parametrizzare gli altri blocchi di movimento con un numero di blocco superiore e per l'ultimo blocco con la condizione di passaggio di blocco FINE.

A07466 EPOS: Numero di blocco di movimento assegnato più volte

Valore di segnalazione: %1

Oggetto azion.: SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Effetto: NESSUNA

Tacitazione: NESSUNA

Causa: Lo stesso numero di blocco di movimento è stato assegnato più volte.
Valore di avviso (r2124, interpretazione decimale):
Numero del blocco di movimento assegnato più volte.

Rimedi: Correggere i blocchi di movimento.

A07467 EPOS: Il blocco di movimento ha un parametro di job non ammesso

Valore di segnalazione: %1

Oggetto azion.: SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Effetto: NESSUNA

Tacitazione: NESSUNA

Causa: Il parametro di job nel blocco di movimento contiene un valore non ammesso.
Valore di avviso (r2124, interpretazione decimale):
Numero del blocco di movimento con parametro di job non ammesso.

Rimedi: Correggere il parametro di job nel blocco di movimento.

A07468 EPOS: Blocco di movimento, la destinazione di salto non esiste

Valore di segnalazione: %1

Oggetto azion.: SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Effetto: NESSUNA

Tacitazione: NESSUNA

Causa: In un blocco di movimento è stato programmato un salto a un blocco non esistente.
Valore di avviso (r2124, interpretazione decimale):
Numero del blocco di movimento con destinazione di salto non esistente.

Rimedi: - Correggere il blocco di movimento.
- Inserire il blocco di movimento mancante.

A07469 EPOS: Blocco di movimento, posizione di destinazione < finecorsa software meno

Valore di segnalazione: %1

Oggetto azion.: SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Effetto: NESSUNA

Tacitazione: NESSUNA

Causa: Nel blocco di movimento la posizione di destinazione assoluta indicata si trova al di fuori del campo limitato dal finecorsa software meno.

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

Valore di avviso (r2124, interpretazione decimale):
Numero del blocco di movimento con posizione di destinazione non consentita.

Rimedi: - Correggere il blocco di movimento.
- Modificare il finecorsa software meno (CI: p2578, p2580).

A07470 EPOS: Blocco di movimento, posizione di destinazione > finecorsa software più

Valore di segnalazione: %1

Oggetto azion.: SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Effetto: NESSUNA

Tacitazione: NESSUNA

Causa: Nel blocco di movimento la posizione di destinazione assoluta indicata si trova al di fuori del campo limitato dal finecorsa software più.
Valore di avviso (r2124, interpretazione decimale):
Numero del blocco di movimento con posizione di destinazione non consentita.

Rimedi: - Correggere il blocco di movimento.
- Modificare il finecorsa software più (CI: p2579, p2581).

A07471 EPOS: Blocco di movimento, posizione di destinazione al di fuori del campo modulo

Valore di segnalazione: %1

Oggetto azion.: SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Effetto: NESSUNA

Tacitazione: NESSUNA

Causa: Nel blocco di movimento la posizione di destinazione si trova al di fuori del campo modulo.
Valore di avviso (r2124, interpretazione decimale):
Numero del blocco di movimento con posizione di destinazione non consentita.

Rimedi: - Correggere la posizione di destinazione nel blocco di movimento.
- Modificare il campo modulo (p2576).

A07472 EPOS: Blocco di movimento, ABS_POS/ABS_NEG impossibile

Valore di segnalazione: %1

Oggetto azion.: SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Effetto: NESSUNA

Tacitazione: NESSUNA

Causa: Nel blocco di movimento è stato parametrizzato il modo di posizionamento ABS_POS o ABS_NEG con correzione modulo non attivata.
Valore di avviso (r2124, interpretazione decimale):
Numero del blocco di movimento con modo di posizionamento non ammesso.

Rimedi: Correggere il blocco di movimento.

A07473 (F) EPOS: Raggiunto inizio campo di movimento

Valore di segnalazione: -

Oggetto azion.: SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Effetto: NESSUNA

Tacitazione: NESSUNA

Causa: Nel movimento l'asse ha raggiunto il limite di campo di movimento.

Rimedi: Allontanarsi in direzione positiva.

Reazione a F: OFF1 (OFF2, OFF3)

Tacitazione per F: IMMEDIATAMENTE

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

A07474 (F) EPOS: Raggiunta fine campo di movimento

Valore di segnalazione: -
Oggetto azion.: SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN
Effetto: NESSUNA
Tacitazione: NESSUNA
Causa: Nel movimento l'asse ha raggiunto il limite di campo di movimento.
Rimedi: Allontanarsi in direzione negativa.
Reazione a F: OFF1 (OFF2, OFF3)
Tacitazione per F: IMMEDIATAMENTE

F07475 (A) EPOS: Posizione di destinazione < inizio campo di movimento

Valore di segnalazione: -
Oggetto azion.: SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN
Effetto: OFF1 (OFF2, OFF3)
Tacitazione: IMMEDIATAMENTE
Causa: La posizione di destinazione nel movimento relativo si trova al di fuori del campo di movimento.
Rimedi: Correggere la posizione di destinazione.
Reazione a A: NESSUNA
Tacitazione per A: NESSUNA

F07476 (A) EPOS: Posizione di destinazione > fine campo di movimento

Valore di segnalazione: -
Oggetto azion.: SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN
Effetto: OFF1 (OFF2, OFF3)
Tacitazione: IMMEDIATAMENTE
Causa: La posizione di destinazione nel movimento relativo si trova al di fuori del campo di movimento.
Rimedi: Correggere la posizione di destinazione.
Reazione a A: NESSUNA
Tacitazione per A: NESSUNA

A07477 (F) EPOS: Posizione di destinazione < finecorsa software meno

Valore di segnalazione: -
Oggetto azion.: SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN
Effetto: NESSUNA
Tacitazione: NESSUNA
Causa: La posizione di destinazione nel movimento attuale è minore del finecorsa software meno.
Rimedi: - Correggere la posizione di destinazione.
- Modificare il finecorsa software meno (CI: p2578, p2580).
Vedi anche: p2578 (EPOS Finecorsa software meno raggiunto, sorgente del segnale), p2580 (EPOS Finecorsa software meno), p2582 (EPOS Attivazione finecorsa software)
Reazione a F: OFF1 (OFF2, OFF3)
Tacitazione per F: IMMEDIATAMENTE

A07478 (F) EPOS: Posizione di destinazione > finecorsa software più

Valore di segnalazione: -
Oggetto azion.: SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN
Effetto: NESSUNA
Tacitazione: NESSUNA
Causa: La posizione di destinazione nel movimento attuale è maggiore del finecorsa software più.

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

Rimedi: - Correggere la posizione di destinazione.
- Modificare il finecorsa software più (CI: p2579, p2581).
Vedi anche: p2579 (EPOS Finecorsa software più raggiunto, sorgente del segnale), p2581 (EPOS Finecorsa software più), p2582 (EPOS Attivazione finecorsa software)

Reazione a F: OFF1 (OFF2, OFF3)

Tacitazione per F: IMMEDIATAMENTE

A07479 EPOS: Finecorsa software meno raggiunto

Valore di segnalazione: -

Oggetto azion.: SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Effetto: NESSUNA

Tacitazione: NESSUNA

Causa: L'asse si trova alla posizione del finecorsa software meno. Un blocco di movimento attivo è stato interrotto.

Rimedi: - Correggere la posizione di destinazione.
- Modificare il finecorsa software meno (CI: p2578, p2580).
Vedi anche: p2578 (EPOS Finecorsa software meno raggiunto, sorgente del segnale), p2580 (EPOS Finecorsa software meno), p2582 (EPOS Attivazione finecorsa software)

A07480 EPOS: Finecorsa software più raggiunto

Valore di segnalazione: -

Oggetto azion.: SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Effetto: NESSUNA

Tacitazione: NESSUNA

Causa: L'asse si trova alla posizione del finecorsa software più. Un blocco di movimento attivo è stato interrotto.

Rimedi: - Correggere la posizione di destinazione.
- Modificare il finecorsa software più (CI: p2579, p2581).
Vedi anche: p2579 (EPOS Finecorsa software più raggiunto, sorgente del segnale), p2581 (EPOS Finecorsa software più), p2582 (EPOS Attivazione finecorsa software)

F07481 (A) EPOS: Posizione asse < finecorsa software meno

Valore di segnalazione: -

Oggetto azion.: SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Effetto: OFF1 (OFF2, OFF3)

Tacitazione: IMMEDIATAMENTE

Causa: La posizione attuale dell'asse è minore della posizione del finecorsa software meno.

Rimedi: - Correggere la posizione di destinazione.
- Modificare il finecorsa software meno (CI: p2578, p2580).
Vedi anche: p2578 (EPOS Finecorsa software meno raggiunto, sorgente del segnale), p2580 (EPOS Finecorsa software meno), p2582 (EPOS Attivazione finecorsa software)

Reazione a A: NESSUNA

Tacitazione per A: NESSUNA

F07482 (A) EPOS: Posizione asse > finecorsa software più

Valore di segnalazione: -

Oggetto azion.: SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Effetto: OFF1 (OFF2, OFF3)

Tacitazione: IMMEDIATAMENTE

Causa: La posizione attuale dell'asse è maggiore della posizione del finecorsa software più.

Rimedi: - Correggere la posizione di destinazione.
- Modificare il finecorsa software più (CI: p2579, p2581).
Vedi anche: p2579 (EPOS Finecorsa software più raggiunto, sorgente del segnale), p2581 (EPOS Finecorsa software più), p2582 (EPOS Attivazione finecorsa software)

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

Reazione a A: NESSUNA
Tacitazione per A: NESSUNA

A07483 EPOS: Posizionamento su riscontro fisso, coppia di serraggio non raggiunta

Valore di segnalazione: -
Oggetto azion.: SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN
Effetto: NESSUNA
Tacitazione: NESSUNA
Causa: Il riscontro fisso nel blocco di movimento è stato accostato senza che sia stata raggiunta la coppia/forza di serraggio.
Rimedi:
- Controllare la corrente massima che genera la coppia (r1533).
- Controllare i limiti di coppia (p1520, p1521).
- Controllare i limiti di potenza (p1530, p1531).
- Verificare le interconnessioni BICO dei limiti di coppia (p1522, p1523, p1528, p1529).

F07484 EPOS: Riscontro fisso al di fuori della finestra di sorveglianza

Valore di segnalazione: -
Oggetto azion.: SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN
Effetto: OFF3 (OFF1, OFF2)
Tacitazione: IMMEDIATAMENTE
Causa: Nello stato "Riscontro fisso raggiunto" l'asse si è mosso al di fuori della finestra di sorveglianza definita (p2635).
Rimedi:
- Controllare la finestra di sorveglianza (p2635).
- Controllare la meccanica.

F07485 (A) EPOS: Riscontro fisso non raggiunto

Valore di segnalazione: -
Oggetto azion.: SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN
Effetto: OFF1 (OFF2, OFF3)
Tacitazione: IMMEDIATAMENTE
Causa: In un blocco di movimento con il job RISCONTRO FISSO la posizione finale è stata raggiunta ma il riscontro fisso non è stato riconosciuto.
Rimedi:
- Verificare il blocco di movimento e collocare la posizione di destinazione nel pezzo.
- Verificare il segnale di controllo "Riscontro fisso raggiunto" (p2637).
- Eventualmente ridurre la finestra di inseguimento massimo per il rilevamento del riscontro fisso (p2634).

Reazione a A: NESSUNA
Tacitazione per A: NESSUNA

A07486 EPOS: Manca arresto intermedio

Valore di segnalazione: -
Oggetto azion.: SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN
Effetto: NESSUNA
Tacitazione: NESSUNA
Causa: Nei modi operativi "Blocchi di movimento" o "Impostazione diretta del valore di riferimento/MDI" per avviare il movimento l'ingresso binettore "Nessun arresto intermedio/arresto intermedio" (BI: p2640) non ha alcun segnale 1.
Rimedi: Applicare un segnale 1 sull'ingresso binettore "Nessun arresto intermedio/arresto intermedio" (BI: p2640) e riavviare il movimento.
Vedi anche: p2640 (EPOS Arresto intermedio (segnale 0))

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

A07487 EPOS: Manca rifiuto job di movimento

Valore di segnalazione: -

Oggetto azion.: SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Effetto: NESSUNA

Tacitazione: NESSUNA

Causa: Nei modi operativi "Blocchi di movimento" o "Impostazione diretta del valore di riferimento/MDI" per avviare il movimento l'ingresso binettore "Non rifiutare job di movimento/rifiuto job di movimento" (BI: p2641) non ha alcun segnale 1.

Rimedi: Applicare un segnale 1 sull'ingresso binettore "Non rifiutare job di movimento/rifiuto job di movimento" (BI: p2641) e riavviare il movimento.
Vedi anche: p2641 (EPOS Rifiuto job di movimento (segnale 0))

F07488 EPOS: Posizionamento relativo impossibile

Valore di segnalazione: -

Oggetto azion.: SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Effetto: OFF1 (OFF2, OFF3)

Tacitazione: IMMEDIATAMENTE

Causa: Nel modo operativo "Impostazione diretta del valore di riferimento/MDI", in caso di applicazione continua (p2649 = 1) è stato selezionato un posizionamento relativo (BI: p2648 = segnale 0).

Rimedi: Controllare il comando.

A07489 EPOS: Correzione del punto di riferimento al di fuori della finestra

Valore di segnalazione: -

Oggetto azion.: SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Effetto: NESSUNA

Tacitazione: NESSUNA

Causa: Nella funzione "Ricerca al volo del punto di riferimento" la differenza tra la posizione misurata e le coordinate del punto di riferimento si trovano al di fuori della finestra parametrizzata.

Rimedi: - Controllare la meccanica.
- Verificare la parametrizzazione della finestra (p2602).

F07490 EPOS: Abilitazione rimossa durante il movimento

Valore di segnalazione: -

Oggetto azion.: SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Effetto: OFF1 (OFF2, OFF3)

Tacitazione: IMMEDIATAMENTE

Causa: - In caso di occupazione standard può essersi verificata un'altra anomalia che ha provocato la rimozione del segnale di abilitazione.
- L'azionamento si trova nello stato blocco inserzione (in caso di occupazione standard).

Rimedi: - Impostare i segnali di abilitazione oppure verificare la causa della prima anomalia verificatisi ed eliminarla (in caso di occupazione standard).
- Verificare l'occupazione per l'abilitazione del posizionamento semplice.

F07491 (A) EPOS: Camma di STOP negativa raggiunta

Valore di segnalazione: -

Oggetto azion.: SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Effetto: OFF3

Tacitazione: IMMEDIATAMENTE

Causa: Sull'ingresso binettore BI: p2569 è stato rilevato un segnale 0, ossia è stata raggiunta la camma di STOP negativa. In direzione di movimento positiva è stata raggiunta la camma di STOP negativa, vale a dire che il cablaggio della camma STOP è errato.

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

Vedi anche: p2569 (EPOS Camma di STOP negativa)

Rimedi: - Abbandonare la camma di STOP negativa in direzione di movimento positiva e riportare l'asse nel campo di movimento valido.
- Controllare il cablaggio della camma di STOP.

Reazione a A: NESSUNA

Tacitazione per A: NESSUNA

F07492 (A) EPOS: Camma di STOP positiva raggiunta

Valore di segnalazione: -

Oggetto azion.: SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Effetto: OFF3

Tacitazione: IMMEDIATAMENTE

Causa: Sull'ingresso binettore BI: p2570 è stato rilevato un segnale 0, ossia è stata raggiunta la camma di STOP positiva.
In direzione di movimento negativa è stata raggiunta la camma di STOP positiva, vale a dire che il cablaggio della camma di STOP è errato.
Vedi anche: p2570 (EPOS Camma STOP positiva)

Rimedi: - Abbandonare la camma di STOP positiva in direzione di movimento negativa e riportare l'asse nel campo di movimento valido.
- Controllare il cablaggio della camma di STOP.

Reazione a A: NESSUNA

Tacitazione per A: NESSUNA

F07493 LR: Overflow del campo di valori per il valore attuale di posizione

Valore di segnalazione: %1

Oggetto azion.: SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Effetto: OFF1 (OFF2, OFF3)

Tacitazione: IMMEDIATAMENTE

Causa: Il campo di valori (-2147483648 ... 2147483647) per la rappresentazione del valore attuale di posizione è stato superato.
Con l'overflow viene ripristinato lo stato "referenziato" oppure lo stato "regolazione sistema di misura assoluto".
Valore di anomalia (r0949, interpretazione decimale):
1: Il valore attuale di posizione (r2521) ha superato il campo di valori.
2: Il valore attuale di posizione dell'encoder Gn_XIST2 (r0483) o il valore assoluto nel riduttore di carico (r2723) ha superato il campo di valori.
3: Il valore encoder massimo per il fattore di conversione della posizione assoluta (r0483 o r2723) degli incrementi per unità di lunghezza (LU) ha superato il valore per la rappresentazione del valore attuale.

Rimedi: Eventualmente ridurre il campo di movimento o la risoluzione di posizione (p2506).
Aumentare la risoluzione fine del valore attuale assoluto di posizione (p0419).
Nota relativa al valore di anomalia = 3:
Se la posizione assoluta massima possibile (LU) è superiore a 4294967296, non è possibile regolarla a causa di un overflow.
Negli encoder rotativi la posizione assoluta massima possibile (LU) si calcola come segue:
1. Encoder motore senza inseguimento di posizione
p2506 * p0433 * p2505 / (p0432 * p2504)
p2506 * p0433 * p2505 * p0421 / (p0432 * p2504) con encoder multiturn
2. Encoder motore con inseguimento di posizione per riduttore di misura
p2506 * p0412 * p2505 / p2504
3. Encoder motore con inseguimento di posizione per riduttore di carico
p2506 * p2721 * p0433 / p0432
4. Encoder motore con inseguimento di posizione per riduttore di carico e di misura
p2506 * p2721
5. Encoder diretto senza inseguimento di posizione
p2506 * p0433 / p0432
p2506 * p0433 * p0421 / p0432 con encoder multiturn
6. Encoder diretto con inseguimento di posizione per riduttore di misura
p2506 * p0412

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

F07494 LR: Commutazione set di dati azionamento durante il funzionamento

Valore di segnalazione: -

Oggetto azion.: SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Effetto: OFF1 (OFF2, OFF3)

Tacitazione: IMMEDIATAMENTE

Causa: È stata richiesta una commutazione del set di dati dell'azionamento (commutazione DDS) con variazione delle condizioni meccaniche (p2503 ... 2506), del senso di rotazione (p1821) o dell'assegnazione dell'encoder (p2502) durante il funzionamento.
Nota:
DDS: Drive Data Set (set di dati dell'azionamento)

Rimedi: Per la commutazione del set di dati dell'azionamento uscire prima dal modo operativo "Funzionamento".

A07495 (F) LR: Funzione di riferimento interrotta

Valore di segnalazione: -

Oggetto azion.: SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Effetto: NESSUNA

Tacitazione: NESSUNA

Causa: Una funzione di riferimento attivata (Ricerca tacca di riferimento o analisi del tastatore di misura) è stata interrotta.
- Si è verificato un errore dell'encoder (Gn_ZSW.15 = 1).
- Valore attuale di posizione impostato durante la funzione di riferimento attivata.
- Ricerca tacca di riferimento e analisi del tastatore di misura attivate contemporaneamente (BI: p2508 e BI: p2509 = segnale 1)
- La funzione di riferimento attivata (ricerca tacca di riferimento e analisi del tastatore di misura) è stata disattivata (BI: p2508 e BI: p2509 = segnale 0).

Rimedi:
- Controllare ed eliminare le cause possibili.
- Resettare il comando (BI: p2508 e BI: p2509 = segnale 0) e attivare la funzione desiderata.

Reazione a F: OFF1 (OFF2, OFF3)

Tacitazione per F: IMMEDIATAMENTE

A07496 EPOS: Abilitazione impossibile

Valore di segnalazione: %1

Oggetto azion.: SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Effetto: NESSUNA

Tacitazione: NESSUNA

Causa: L'abilitazione per il posizionatore semplice non è possibile a causa di almeno un segnale mancante.
Valore di avviso (r2124, interpretazione decimale):
1: Manca l'abilitazione EPOS (BI: p2656).
2: Manca la risposta di validità del valore attuale di posizione (BI: p2658).
Vedi anche: p2656 (EPOS Abilitazione posizionatore semplice), p2658 (EPOS Valore attuale di posizione valido, conferma)

Rimedi: Controllare i corrispondenti ingressi binettore e i segnali.

A07497 LR: Valore impostato di posizione attivato

Valore di segnalazione: -

Oggetto azion.: SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Effetto: NESSUNA

Tacitazione: NESSUNA

Causa: Mentre BI: p2514 = segnale 1, il valore attuale di posizione viene impostato al valore ottenuto tramite CI: p2515. Non è possibile compensare un'eventuale differenza di regolazione.

Rimedi: Nessuna operazione necessaria.
L'avviso scompare automaticamente con BI: p2514 = segnale 0.

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

A07498 (F) LR: Analisi del tastatore di misura non possibile

Valore di segnalazione: %1

Oggetto azion.: SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Effetto: NESSUNA

Tacitazione: NESSUNA

Causa: Si è verificato un errore nell'analisi del tastatore di misura.
Valore di avviso (r2124, interpretazione decimale):
6: Il morsetto di ingresso per il tastatore di misura non è impostato.
4098: Errore durante l'inizializzazione del tastatore di misura.
4100: La frequenza degli impulsi di misura è troppo elevata.
> 50000: Il clock di misura non è un multiplo intero del clock del regolatore di posizione.

Rimedi: Disattivare l'analisi del tastatore di misura (BI: p2509 = segnale 0).
Valore di avviso = 6:
Impostare il morsetto di ingresso per il tastatore di misura (p0488, p0489 e p2517, p2518).
Valore di avviso = 4098:
Controllare l'hardware della Control Unit.
Valore di avviso = 4100:
Ridurre la frequenza degli impulsi di misura sul tastatore di misura.
Valore di avviso > 50000:
Impostare il rapporto clock di misura-clock regolatore di posizione a un numero intero.
Per fare questo si può calcolare il clock di misura attivo a partire dal valore di avviso nel seguente modo:
Tmis [125µs] = valore avviso - 50000
Con PROFIBUS il clock di misura corrisponde al clock PROFIBUS (r2064[1]).
Senza PROFIBUS il clock di misura è un tempo ciclo interno non influenzabile.

Reazione a F: OFF1

Tacitazione per F: IMMEDIATAMENTE

F07499 (A) EPOS: Camma di inversione raggiunta in direzione di movimento errata

Valore di segnalazione: -

Oggetto azion.: SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Effetto: OFF3

Tacitazione: IMMEDIATAMENTE

Causa: La camma di inversione MENO è stata raggiunta in direzione di movimento positiva o la camma di inversione PIÙ è stata raggiunta in posizione di movimento negativa.
Vedi anche: p2613 (EPOS Ricerca punto riferimento, camma di inversione negativa), p2614 (EPOS Ricerca punto riferimento, camma di inversione positiva)

Rimedi: - Controllare il cablaggio della camma di inversione (BI: p2613, BI: p2614).
- Controllare la direzione di movimento per raggiungere la camma di inversione.

Reazione a A: NESSUNA

Tacitazione per A: NESSUNA

F07500 Azionamento: Set di dati della parte di potenza PDS non progettato

Valore di segnalazione: Set di dati dell'azionamento: %1

Oggetto azion.: Tutti gli oggetti

Effetto: NESSUNO

Tacitazione: IMMEDIATAMENTE

Causa: Solo per unità di alimentazione/recupero regolate:
Il set di dati della parte di potenza non è stato progettato, ovvero non è stato immesso un numero di set di dati nel set di dati dell'azionamento.
Valore di anomalia (r0949, interpretazione decimale):
numero del set di dati dell'azionamento di p0185.

Rimedi: In p0185 deve essere immesso l'indice del set di dati della parte di potenza appartenente al set di dati dell'azionamento.

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

F07501 Azionamento: Set di dati motore MDS non progettato

Valore di segnalazione: Set di dati dell'azionamento: %1

Oggetto azion.: Tutti gli oggetti

Effetto: OFF2

Tacitazione: IMMEDIATAMENTE

Causa: Solo per parti di potenza:
Il set di dati del motore non è stato progettato, ovvero non è stato immesso un numero di set di dati nel relativo set di dati dell'azionamento.
Valore di anomalia (r0949, interpretazione decimale):
Il valore di anomalia contiene il numero del set di dati dell'azionamento di p0186.

Rimedi: In p0186 deve essere immesso l'indice del set di dati del motore appartenente al set di dati dell'azionamento.
Vedi anche: p0186 (Numero set di dati motore (MDS))

F07502 Azionamento: Set di dati encoder EDS non progettato

Valore di segnalazione: Set di dati dell'azionamento: %1

Oggetto azion.: Tutti gli oggetti

Effetto: OFF2

Tacitazione: IMMEDIATAMENTE

Causa: Solo per parti di potenza:
Il set di dati dell'encoder non è stato progettato, ovvero non è stato immesso un numero di set di dati nel relativo set di dati dell'azionamento.
Valore di anomalia (r0949, interpretazione decimale):
Il valore di anomalia contiene il numero di set di dati dell'azionamento di p0187, p0188 o p0189.
Il valore di anomalia viene aumentato di 100 * numero encoder (ad es. per p0189: valore di anomalia 3xx con xx = numero del set di dati).

Rimedi: In p0187 (1° encoder), p0188 (2° encoder) o p0189 (3° encoder) deve essere immesso l'indice del set di dati dell'encoder appartenente al set di dati dell'azionamento.

F07503 EPOS: Camma di STOP raggiunta in direzione di movimento errata

Valore di segnalazione: %1

Oggetto azion.: SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Effetto: NESSUNO (OFF1, OFF2, OFF3)

Tacitazione: IMMEDIATAMENTE

Causa:

Rimedi:

A07504 Azionamento: Set di dati motore non associato a un set di dati azionamento

Valore di segnalazione: %1

Oggetto azion.: SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Effetto: NESSUNA

Tacitazione: NESSUNA

Causa: Un set di dati motore non è associato ad alcun set di dati dell'azionamento.
Nei set di dati dell'azionamento tutti i set di dati del motore devono essere associati tramite il numero MDS (p0186[0...n]). Devono esserci almeno tanti set di dati dell'azionamento quanti sono i set di dati del motore.
Valore di avviso (r2124, interpretazione decimale):
Numero del set di dati motore non associato.

Rimedi: Nei set di dati dell'azionamento, associare tramite il numero MDS (p0186[0...n]) il set di dati del motore non associato.
- Verificare che tutti i set di dati del motore siano associati a quelli dell'azionamento.
- Cancellare i set di dati del motore superflui.
- Creare eventualmente nuovi set di dati dell'azionamento e associarli a quelli corrispondenti del motore.

Vedi anche: p0186 (Numero set di dati motore (MDS))

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

A07505 EPOS: posiz. su riscontro fisso nel funz. contr. V/f non possib.

Valore di segnalazione: %1

Oggetto azion.: SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Effetto: NESSUNA

Tacitazione: NESSUNA

Causa: Nel controllo V/f il job di movimento "Posizionamento su riscontro fisso" non è possibile.
Valore di avviso (r2124, interpretazione decimale):
Numero del blocco di movimento con parametro di job non ammesso.
Vedi anche: p1300 (Modalità operativa di controllo/regolazione), p2621 (EPOS Job del blocco di movimento)

Rimedi: Modificare il tipo di job dei blocchi di movimento EPOS o modificare il modo operativo di controllo-regolazione.
Vedi anche: p1300 (Modalità operativa di controllo/regolazione), p2621 (EPOS Job del blocco di movimento)

F07509 Azionamento: Numero di componente mancante

Valore di segnalazione: %1

Oggetto azion.: SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Effetto: OFF2

Tacitazione: IMMEDIATAMENTE

Causa: A un set di dati dell'azionamento (DDS) è assegnato un set di dati del motore (MDS) o un set di dati encoder (EDS) che non dispone del numero di componente.
Valore di avviso (r2124, interpretazione decimale):
nnmmmxxyyy
nn: numero di MDS/EDS.
mmm: numero di parametro del numero di componente mancante.
xx: numero del DDS a cui è assegnato l'MDS/EDS.
yyy: numero del parametro che fa riferimento all'MDS/EDS.
Esempio:
p0186[7] = 5: Al DDS 7 è associato l'MDS 5.
p0131[5] = 0: Nell'MDS 5 non è impostato nessun numero di componente.
Valore di avviso = 0513107186

Rimedi: Nei set di dati dell'azionamento non associare più l'MDS/EDS tramite p0186, p0187, p0188, p0189 o impostare un numero di componente valido.
Vedi anche: p0131 (Motore, numero di componente), p0141 (Interfaccia encoder (Sensor Module), numero di componente), p0142 (Encoder, numero di componente), p0186 (Numero set di dati motore (MDS)), p0187 (Encoder 1, numero set di dati dell'encoder), p0188 (Encoder 2, numero set di dati dell'encoder)

F07511 Azionamento: Encoder usato più volte

Valore di segnalazione: %1

Oggetto azion.: Tutti gli oggetti

Effetto: NESSUNO

Tacitazione: IMMEDIATAMENTE

Causa: Ogni encoder deve essere associato a un solo azionamento e al suo interno, nel set di dati dell'azionamento, deve essere sempre l'encoder 1, sempre l'encoder 2 o sempre l'encoder 3. Questa assegnazione univoca non è stata rispettata.
Valore di anomalia (r0949, interpretazione decimale):
I due parametri in forma codificata che rimandano allo stesso numero di componente.
Primo parametro:
Indice: prima e seconda posizione decimale (99 per EDS non assegnato a un DDS)
Numero parametro: terza posizione decimale (1 per p0187, 2 per p0188, 3 per p0189, 4 per EDS non assegnato a un DDS)
Numero azionamento: quarta e quinta posizione decimale
Secondo parametro:
Indice: sesta e settima posizione decimale (99 per EDS non assegnato a un DDS)
Numero parametro: ottava posizione decimale (1 per p0187, 2 per p0188, 3 per p0189, 4 per EDS non assegnato a un DDS)
Numero azionamento: nona e decima posizione decimale
Vedi anche: p0141 (Interfaccia encoder (Sensor Module), numero di componente)

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

Rimedi: Correggere il doppio utilizzo di un numero di componente tramite i due parametri codificati nel valore di anomalia.

A07514 (N) Azionamento: Struttura dei dati non corrispondente all'Interface Mode

Valore di segnalazione: -

Oggetto azion.: SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Effetto: NESSUNA

Tacitazione: NESSUNA

Causa: È stato impostato l'Interface Mode "SIMODRIVE 611 universal" (p2038 = 1) e la struttura dei dati non corrisponde a questa modalità.
Nella struttura dei dati occorre rispettare la seguente regola:
all'interno del gruppo di 8 set di dati dell'azionamento, l'assegnazione al set di dati motore deve essere impostata in modo identico:
p0186[0] = p0186[1] = ... = p0186[7]
p0186[8] = p0186[9] = ... = p0186[15]
p0186[16] = p0186[17] = ... = p0186[23]
p0186[24] = p0186[25] = ... = p0186[31]
Vedi anche: p0180 (Numero di set di dati dell'azionamento (DDS)), p0186 (Numero set di dati motore (MDS)), p2038 (IF1 PROFIdrive Parola di comando/parola di stato, Interface Mode)

Rimedi: - Strutturare i dati secondo le regole dell'Interface Mode "SIMODRIVE 611 universal".
- Verificare l'Interface Mode (p2038).

Reazione a N: NESSUNA

Tacitazione per N: NESSUNA

F07515 Azionamento: Errore di collegamento parte di potenza e motore

Valore di segnalazione: %1

Oggetto azion.: SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Effetto: OFF2

Tacitazione: IMMEDIATAMENTE

Causa: In un set di dati dell'azionamento, a una parte di potenza (tramite PDS) è stato assegnato un motore (tramite MDS), mentre nella topologia di riferimento questi non sono collegati.
Valore di avviso (r2124, interpretazione decimale):
Numero del set di dati dell'azionamento parametrizzato in modo errato.

Rimedi: - Associare al set di dati dell'azionamento una combinazione motore - parti di potenza ammessa dalla topologia di riferimento.
- Adattare la topologia di riferimento.
Vedi anche: p0121 (Parte di potenza, numero di componente), p0131 (Motore, numero di componente), p0186 (Numero set di dati motore (MDS))

F07516 Azionamento: Nuova messa in servizio del set di dati

Valore di segnalazione: %1

Oggetto azion.: SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Effetto: NESSUNO

Tacitazione: IMMEDIATAMENTE

Causa: È stata modificata la correlazione tra set di dati azionamento e set di dati motore (p0186) o tra set di dati azionamento e set di dati encoder (p0187). Per questo occorre effettuare una nuova messa in servizio del set di dati dell'azionamento.
Valore di anomalia (r0949, interpretazione decimale):
Set di dati dell'azionamento da rimettere in servizio.

Rimedi: Eseguire la messa in servizio del set di dati azionamento indicato nel valore di anomalia (r0949).

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

F07518 Azionamento: Commutazione set di dati motore parametrizzata in modo errato

Valore di segnalazione: %1

Oggetto azion.: SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Effetto: NESSUNO

Tacitazione: IMMEDIATAMENTE

Causa: È stata rilevata una parametrizzazione errata di due set di dati motore.
I parametri r0313 (calcolati da p0314, p0310, p0311), r0315 e p1982 possono avere valori diversi solo se ai set di dati motore sono assegnati motori diversi. L'assegnazione ai motori o ai contattori viene impostata con p0827.
Tra i set di dati motore non è possibile effettuare la commutazione.
Valore di avviso (r2124, interpretazione esadecimale):
xxxxyyyy:
xxxx: Primo DDS con MDS assegnato, yyyy: Secondo DDS con MDS assegnato

Rimedi: Correggere la parametrizzazione dei set di dati motore.

A07519 Azionamento: Commutazione motore parametrizzata in modo errato

Valore di segnalazione: %1

Oggetto azion.: SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Effetto: NESSUNA

Tacitazione: NESSUNA

Causa: Con l'impostazione p0833.0 = 1si desidera eseguire una commutazione del motore tramite l'applicazione. A tal fine p0827 deve avere valori diversi nei corrispondenti set di dati motore.
Valore di avviso (r2124, interpretazione esadecimale):
xxxxyyyy:
xxxx: Primo MDS, yyyy: Secondo MDS

Rimedi: - Parametrizzare in modo diverso i corrispondenti set di dati motore (p0827).
- Selezionare l'impostazione p0833.0 = 0 (commutazione del motore tramite l'azionamento).

A07520 Azionamento: Impossibile eseguire la commutazione del motore

Valore di segnalazione: %1

Oggetto azion.: SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Effetto: NESSUNA

Tacitazione: NESSUNA

Causa: Impossibile eseguire la commutazione del motore.
Valore di avviso (r2124, interpretazione decimale):
1:
Il contattore per il motore attivo non può essere aperto, poiché in un motore sincrono la velocità (r0063) è superiore al numero di giri del deflussaggio (p3048). Finché r0063 > p0348 la corrente del motore non viene ridotta nonostante la cancellazione impulsi.
2:
La conferma "Contattore aperto" non è stata riconosciuta entro 1s.
3:
La conferma "Contattore chiuso" non è stata riconosciuta entro 1s.

Rimedi: Valore di avviso = 1:
Impostare la velocità a un valore inferiore al numero di giri del deflussaggio (r0063 < p0348).
Valore di avviso = 2, 3:
Controllare i segnali di conferma del contattore interessato.

A07530 Azionamento: Set di dati azionamento DDS non esistente

Valore di segnalazione: -

Oggetto azion.: SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Effetto: NESSUNA

Tacitazione: NESSUNA

Causa: Il set di dati dell'azionamento selezionato non esiste (p0837 > p0180). Non viene eseguita la commutazione dei set di dati dell'azionamento.

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

Vedi anche: p0180 (Numero di set di dati dell'azionamento (DDS)), p0820 (Selezione set di dati dell'azionamento DDS bit 0), r0837 (Set di dati dell'azionamento DDS selezionato)

Rimedi: - Selezionare il set di dati esistente dell'azionamento.
- Creare ulteriori set di dati dell'azionamento.

A07531 Azionamento: Set di dati di comando CDS non presente

Valore di segnalazione: -

Oggetto azion.: Tutti gli oggetti

Effetto: NESSUNA

Tacitazione: NESSUNA

Causa: Il set di dati di comando selezionato non è presente (p0836 > p0170). Non viene eseguita la commutazione dei set di dati di comando.
Vedi anche: p0810 (Selezione set di dati di comando CDS bit 0), r0836 (Set di dati di comando CDS selezionato)

Rimedi: - Selezionare il set di dati di comando esistente.
- Creare set di dati di comando aggiuntivi.

A07541 Azionamento: Commutazione del set di dati impossibile

Valore di segnalazione: -

Oggetto azion.: SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Effetto: NESSUNA

Tacitazione: NESSUNA

Causa: La commutazione selezionata del set di dati dell'azionamento e la commutazione motore associata non sono possibili e non verranno eseguite.
Nei motori sincroni il contattore motore può essere attivato solo a velocità attuali inferiori al numero di giri dell'attenuazione del campo (r0063 < p0348).
Vedi anche: r0063 (Valore attuale del numero di giri livellato), p0348 (Numero di giri d'uso per indebolimento di campo Vdc = 600 V)

Rimedi: Ridurre il numero di giri sotto il numero di giri usato per l'indebolimento di campo.

F07545 Azionamento: Interfaccia WSG parametrizzata in modo errato

Valore di segnalazione: %1

Oggetto azion.: SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Effetto: OFF2

Tacitazione: IMMEDIATAMENTE

Causa: L'interfaccia dell'encoder incrementale angolare (WSG) è stata parametrizzata in modo errato.
Valore di anomalia (r0949, interpretazione decimale):
1:
Il tipo di encoder impostato per l'interfaccia encoder 1 o 2 non è impostato in modo uguale per tutti i set di dati.
Quindi ad es. la seguente parametrizzazione provoca un errore:
p0187[0] = 0: Al set di dati azionamento 0 viene associato il set di dati encoder 0.
p0187[1] = 1: Al set di dati azionamento 1 viene associato il set di dati encoder 1.
p0400[0] = 9000: Nel set di dati azionamento 0 è impostato il valore 9000 (encoder incrementale angolare).
p0400[1] = 2001: Nel set di dati azionamento 1 è impostato il valore 2001 (encoder seno/coseno).
2:
L'impostazione di p0400 non è conforme alla selezione telegrammi in p0922 e p2079.
3:
Una seconda interfaccia encoder può essere impiegata solo per l'encoder incrementale angolare (p0184 > 0).

Rimedi: Per il valore di anomalia = 1:
- Impostare in modo uguale per tutti i set di dati il tipo di encoder selezionato per l'interfaccia encoder 1 o 2.
Per il valore di anomalia = 2:
- Eventualmente non impostare il parametro p0400 al valore 9000 o 9001.
- Se si utilizza un'interfaccia dell'encoder incrementale angolare (p0400 = 9000, 9001), impostare prima una progettazione telegrammi libera (p0922 = 999 e p2079 = 999).
Per il valore di anomalia = 3:
- Verificare l'impostazione della seconda interfaccia encoder (p0184).

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

A07550 (F, N) Azionamento: Impossibile resettare i parametri dell'encoder

Valore di segnalazione: %1

Oggetto azion.: SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Effetto: NESSUNA

Tacitazione: NESSUNA

Causa: Nel ripristino dell'impostazione di fabbrica (ad es. con p0970 = 1) è stato impossibile ripristinare i parametri dell'encoder. I parametri dell'encoder vengono letti direttamente dall'encoder tramite DRIVE-CLiQ.
Valore di avviso (r2124, interpretazione decimale):
Numero di componente dell'encoder interessato.

Rimedi: - Ripetere la procedura.
- Verificare il collegamento DRIVE-CLiQ.

Reazione a F: NESSUNO (IASC / FRENO DC, OFF1, OFF2, OFF3, STOP1, STOP2)

Tacitazione per F: IMMEDIATAMENTE (POWER ON)

Reazione a N: NESSUNA

Tacitazione per N: NESSUNA

F07551 Encoder azionamento: Nessuna informazione su angolo di commutazione

Valore di segnalazione: Causa dell'errore: %1, set di dati azionamento: %2

Oggetto azion.: SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Effetto: OFF2 (IASC / FRENO DC)

Tacitazione: IMMEDIATAMENTE (POWER ON)

Causa: Manca l'informazione relativa all'angolo di commutazione. Pertanto la regolazione di motori sincroni non è possibile.
Valore di anomalia (r0949, interpretazione decimale):
yyyyxxxx dec: yyyy = causa dell'errore, xxxx = set di dati dell'azionamento
yyyy = 1 dec:
L'encoder motore utilizzato non fornisce alcun angolo di commutazione assoluto.
yyyy = 2 dec:
Il rapporto di riduzione impostato del riduttore di misura non si adatta al numero di coppie di poli del motore.

Rimedi: Causa dell'errore = 1:
- Controllare la parametrizzazione dell'encoder (p0404).
- Utilizzare encoder con traccia C/D, interfaccia EnDat oppure sensori Hall.
- Utilizzare un encoder con traccia A/B sinusoidale per il quale il numero di coppie di poli del motore (r0313) è un multiplo intero del numero di incrementi dell'encoder (p0408).
- Attivare l'identificazione della posizione dei poli (p1982 = 1).
Causa dell'errore = 2:
- Il quoziente del numero di coppie di poli tramite il rapporto di riduzione del riduttore di misura deve essere un numero intero: (p0314 * p0433) / p0432.
Nota:
nel funzionamento con traccia C/D questo quoziente deve essere minore o uguale a 8.
Vedi anche: p0404 (Configurazione encoder attiva), p0432 (Giri encoder fattore di riduzione), p0433 (Giri motore/carico fattore di riduzione)

F07552 (A) Encoder azionamento: Configurazione encoder non supportata

Valore di segnalazione: Causa dell'errore: %1, numero di componente: %2, numero set di dati encoder: %3

Oggetto azion.: SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Effetto: OFF2 (IASC / FRENO DC, NESSUNO, OFF1, OFF3, STOP1, STOP2)

Tacitazione: IMMEDIATAMENTE (POWER ON)

Causa: La configurazione richiesta dell'encoder non è supportata. In p0404 possono essere richiesti solo bit segnalati come supportati dalla valutazione encoder in r0456.
Valore di anomalia (r0949, interpretazione decimale):
ccccbbaa hex: cccc = causa dell'errore, bb = numero di componente, aa = causa dell'errore
cccc = 1: Encoder sin/cos con traccia assoluta (funzione supportata da SME25).
cccc = 3: Encoder rettangolare (funzione supportata da SMC30).
cccc = 4: Encoder sin/cos (funzione supportata da SMC20, SMI20, SME20, SME25).
cccc = 10: encoder DRIVE-CLiQ (è supportato da DQI).

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

cccc = 12: Encoder sin/cos con tacca di riferimento (funzione supportata da SME20).
cccc = 15: Commutazione con tacca di zero in caso di motori sincroni ad eccitazione esterna con VECTORMV.
cccc = 23: Resolver (funzione supportata da SMC10, SMI10).
cccc = 65535: Altra funzione (confrontare r0456 e p0404).
Vedi anche: p0404 (Configurazione encoder attiva), r0456 (Configurazione encoder supportata)

Rimedi: - Controllare la parametrizzazione dell'encoder (p0400, p0404).
- Utilizzare la valutazione encoder adatta (r0456).

Reazione a A: NESSUNA

Tacitazione per A: NESSUNA

F07553 (A) Encoder azionamento: Configurazione del Sensor Module non supportata

Valore di segnalazione: Set di dati encoder: %1, primo bit errato: %2, parametro errato: %3

Oggetto azion.: SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Effetto: OFF2 (IASC / FRENO DC, NESSUNO, OFF1, OFF3, STOP1, STOP2)

Tacitazione: IMMEDIATAMENTE (POWER ON)

Causa: La configurazione richiesta non è supportata dal Sensor Module.
In caso di errore di p0430 (cc = 0) vale:
- In p0430 (funzioni richieste) è stato impostato almeno 1 bit che non è impostato in r0458 (funzioni supportate) (eccezione: bit 19, 28, 29, 30, 31).
- È impostato p1982 > 0 (identificazione posizione dei poli richiesta), ma r0458.16 = 0 (identificazione posizione dei poli non supportata).
In caso di errore di p0437 (cc = 1) vale:
- In p0437 (funzioni richieste) è stato impostato almeno 1 bit che non è impostato in r0459 (funzioni supportate).
Valore di anomalia (r0949, interpretazione esadecimale):
ddccbbaa hex
aa: Numero del set di dati dell'encoder
bb: Primo bit errato
cc: Parametro errato
cc = 0: Il parametro errato è p0430
cc = 1: Il parametro errato è p0437
cc = 2: Il parametro errato è p0459
dd: Riservato (sempre 0)

Rimedi: - Controllare la parametrizzazione dell'encoder (p0430, p0437).
- Controllare l'identificazione della posizione dei poli (p1982).
- Utilizzare la valutazione encoder adatta (r0458, r0459).
Vedi anche: p0430 (Configurazione Sensor Module), p0437 (Configurazione estesa del Sensor Module), r0458 (Sensor Module, caratteristiche), r0459 (Caratteristiche avanzate del Sensor Module), p1982 (Selezione PolID)

Reazione a A: NESSUNA

Tacitazione per A: NESSUNA

F07555 (A) Azionamento encoder: Configurazione inseguimento di posizione

Valore di segnalazione: Numero di componente: %1, set di dati encoder: %2, set di dati azionamento: %3, causa dell'errore: %4

Oggetto azion.: SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Effetto: OFF2 (IASC / FRENO DC, NESSUNO, OFF1, OFF3, STOP1, STOP2)

Tacitazione: IMMEDIATAMENTE (POWER ON)

Causa: La configurazione non è supportata nell'inseguimento di posizione.
L'inseguimento di posizione può essere attivato solo in presenza di encoder assoluti.
In caso di assi lineari l'inseguimento di posizione di riduttore di carico e di misura non può essere attivato contemporaneamente.
Valore di anomalia (r0949, interpretazione esadecimale):
ddccbbaa hex
aa = Set di dati dell'encoder
bb = Numero di componente
cc = Set di dati dell'azionamento
dd = Causa errore
dd = 00 hex = 0 dec
Non viene impiegato un encoder assoluto.

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

dd = 01 hex = 1 dec
L'inseguimento di posizione non può essere attivato perché la capacità NVRAM interna è insufficiente oppure la Control Unit è priva di NVRAM.
dd = 02 hex = 2 dec
Per un asse lineare è stato attivato l'inseguimento di posizione per riduttore del carico e riduttore di misura.
dd = 03 hex = 3 dec
L'inseguimento di posizione non può essere attivato, perché è stato già riconosciuto un inseguimento di posizione con un altro fattore di riduzione, tipo d'asse o finestra di tolleranza per questo set di dati dell'encoder.
dd = 04 hex = 4 dec
Viene impiegato un encoder lineare.
Vedi anche: p0404 (Configurazione encoder attiva)

Rimedi: - Utilizzare encoder assoluti.
- Eventualmente deselezionare l'inseguimento di posizione (p0411 per riduttore di misura, p2720 per riduttore di carico).
- Utilizzare una Control Unit con NVRAM sufficiente.
- Attivare l'inseguimento di posizione del riduttore del carico nello stesso set di dati dell'encoder solo se anche il fattore di riduzione (p2504, p2505), il tipo d'asse (p2720.1) e la finestra di tolleranza (p2722) sono uguali.

Reazione a A: NESSUNA

Tacitazione per A: NESSUNA

A07557 (F) Encoder 1: Coordinata del punto di riferimento non nel campo ammesso

Valore di segnalazione: %1

Oggetto azion.: SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Effetto: NESSUNA

Tacitazione: NESSUNA

Causa: La coordinata del punto di riferimento ricevuta durante la regolazione dell'encoder tramite ingresso connettore CI: p2599 non rientra nella metà del campo dell'encoder e non può essere impostata come posizione attuale dell'asse.
Il valore massimo ammesso viene visualizzato nell'informazione aggiuntiva.

Rimedi: Impostare una coordinata del punto di riferimento inferiore del valore riportato nell'informazione aggiuntiva.
Vedi anche: p2598 (EPOS Coordinata del punto di riferimento, sorgente del segnale)

Reazione a F: OFF1 (OFF2, OFF3)

Tacitazione per F: IMMEDIATAMENTE

A07558 (F) Encoder 2: Coordinata del punto di riferimento non nel campo ammesso

Valore di segnalazione: %1

Oggetto azion.: SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Effetto: NESSUNA

Tacitazione: NESSUNA

Causa: La coordinata del punto di riferimento ricevuta durante la regolazione dell'encoder tramite ingresso connettore CI: p2599 non rientra nella metà del campo dell'encoder e non può essere impostata come posizione attuale dell'asse.
Il valore massimo ammesso viene visualizzato nell'informazione aggiuntiva.

Rimedi: Impostare una coordinata del punto di riferimento inferiore del valore riportato nell'informazione aggiuntiva.
Vedi anche: p2598 (EPOS Coordinata del punto di riferimento, sorgente del segnale)

Reazione a F: OFF1 (OFF2, OFF3)

Tacitazione per F: IMMEDIATAMENTE

F07560 Encoder azionamento: Il numero di tacche non è una potenza di due

Valore di segnalazione: Set di dati encoder:%1

Oggetto azion.: SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Effetto: OFF2 (IASC / FRENO DC, NESSUNO, OFF1, OFF3, STOP1, STOP2)

Tacitazione: IMMEDIATAMENTE (POWER ON)

Causa: Per gli encoder assoluti rotativi il numero di tacche in p0408 deve essere una potenza di due.
Valore di anomalia (r0949, interpretazione decimale):
Il valore di anomalia contiene il numero di parametro interessato.

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

Rimedi: - Verificare la parametrizzazione (p0408, p0404.1, r0458.5).
- Aggiornare eventualmente il firmware del Sensor Module.

F07561 Encoder azionamento: Il numero di tacche Multiturn non è una potenza di due

Valore di segnalazione: Set di dati encoder:%1

Oggetto azion.: SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Effetto: OFF2 (IASC / FRENO DC, NESSUNO, OFF1, OFF3, STOP1, STOP2)

Tacitazione: IMMEDIATAMENTE (POWER ON)

Causa: La risoluzione multigiro in p0421 deve essere una potenza di due.
Valore di anomalia (r0949, interpretazione decimale):
Il valore di anomalia contiene il numero di parametro interessato.

Rimedi: - Verificare la parametrizzazione (p0421, p0404.1, r0458.5).
- Aggiornare eventualmente il firmware del Sensor Module.

F07562 (A) Encoder azionamento: Inseguimento di posizione encoder incrementale non possibile

Valore di segnalazione: Causa dell'errore: %1, numero di componente: %2, numero set di dati encoder: %3

Oggetto azion.: SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Effetto: OFF2 (IASC / FRENO DC, NESSUNO, OFF1, OFF3, STOP1, STOP2)

Tacitazione: IMMEDIATAMENTE (POWER ON)

Causa: L'inseguimento di posizione richiesto per l'encoder incrementale non è supportato.
Valore di anomalia (r0949, interpretazione esadecimale):
ccccbbaa hex
aa = Set di dati dell'encoder
bb = Numero di componente
cccc = Causa dell'errore
cccc = 00 hex = 0 dec
Il tipo di encoder non supporta la funzione "Inseguimento di posizione encoder incrementale".
cccc = 01 hex = 1 dec
L'inseguimento di posizione non può essere attivato perché la capacità NVRAM interna è insufficiente oppure la Control Unit è priva di NVRAM.
cccc = 04 hex = 4 dec
È utilizzato un encoder lineare non supportato dalla funzione "Inseguimento di posizione".
Vedi anche: p0404 (Configurazione encoder attiva), r0456 (Configurazione encoder supportata)

Rimedi: - Controllare la parametrizzazione dell'encoder (p0400, p0404).
- Utilizzare una Control Unit con NVRAM sufficiente.
- Selezionare eventualmente l'inseguimento di posizione per l'encoder incrementale (p0411.3 = 0).

Reazione a A: NESSUNA

Tacitazione per A: NESSUNA

A07565 (F, N) Azionamento: Errore encoder in interfaccia encoder PROFIdrive 1

Valore di segnalazione: %1

Oggetto azion.: SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Effetto: NESSUNA

Tacitazione: NESSUNA

Causa: Tramite l'interfaccia encoder PROFIdrive per l'encoder 1 viene segnalato un errore dell'encoder (G1_ZSW.15).
Valore di avviso (r2124, interpretazione decimale):
Codice di errore da G1_XIST2, vedere descrizione per r0483.
Nota:
Questo avviso viene emesso solo se p0480[0] è diverso da zero.

Rimedi: Confermare l'errore dell'encoder tramite la parola di comando dell'encoder (G1_STW.15 = 1).

Reazione a F: NESSUNO (OFF1, OFF2, OFF3)

Tacitazione per F: IMMEDIATAMENTE

Reazione a N: NESSUNA

Tacitazione per N: NESSUNA

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

A07566 (F, N) Azionamento: Errore encoder in interfaccia encoder PROFIdrive 2

Valore di segnalazione: %1

Oggetto azion.: SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Effetto: NESSUNA

Tacitazione: NESSUNA

Causa: Tramite l'interfaccia encoder PROFIdrive per l'encoder 2 viene segnalato un errore dell'encoder (G2_ZSW.15).
Valore di avviso (r2124, interpretazione decimale):
Codice di errore da G2_XIST2, vedere descrizione per r0483.
Nota:
Questo avviso viene emesso solo se p0480[1] è diverso da zero.

Rimedi: Confermare l'errore dell'encoder tramite la parola di comando dell'encoder (G2_STW.15 = 1).

Reazione a F: NESSUNO (OFF1, OFF2, OFF3)

Tacitazione per F: IMMEDIATAMENTE

Reazione a N: NESSUNA

Tacitazione per N: NESSUNA

A07569 (F) L'encoder non ha potuto essere identificato

Valore di segnalazione: -

Oggetto azion.: SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Effetto: NESSUNA

Tacitazione: NESSUNA

Causa: Durante l'identificazione dell'encoder (in attesa) con p0400 = 10100, l'encoder non ha potuto essere identificato.
Questo problema può avere varie cause: encoder errato, nessun encoder, cavo dell'encoder errato, nessun cavo encoder collegato sul Sensor Module, componente DRIVE-CLiQ non collegato a DRIVE-CLiQ.
Nota:
L'identificazione encoder presuppone il supporto da parte dell'encoder ed è possibile nei seguenti casi.
- Encoder con interfaccia EnDat
- Motore con DRIVE-CLiQ

Rimedi:
- Controllare ed eventualmente collegare l'encoder o il cavo encoder.
- Verificare ed eventualmente effettuare i collegamenti DRIVE-CLiQ.
- Per gli encoder che non possono essere identificati (ad esempio gli encoder senza interfaccia EnDat), è necessario specificare il tipo encoder in p0400.

Reazione a F: NESSUNO (OFF1, OFF2, OFF3)

Tacitazione per F: IMMEDIATAMENTE

F07575 Azionamento: Encoder motore non pronto

Valore di segnalazione: -

Oggetto azion.: SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Effetto: OFF2 (ENCODER)

Tacitazione: IMMEDIATAMENTE

Causa: L'encoder motore segnala che non è pronto.
- L'inizializzazione dell'encoder 1 (encoder motore) è fallita.
- La funzione "Encoder in sosta" è attiva (parola di comando encoder G1_STW.14 = 1).
- L'interfaccia dell'encoder (Sensor Module) è disattivata (p0145).
- Il Sensor Module è guasto.

Rimedi: Analizzare le altre anomalie presenti tramite l'encoder 1.

A07576 Azionamento: Funzionamento senza encoder attivo a causa di un'anomalia

Valore di segnalazione: -

Oggetto azion.: SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Effetto: NESSUNA

Tacitazione: NESSUNA

Causa: Il funzionamento senza encoder è attivo a causa di un'anomalia (r1407.13 = 1).

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

Nota:
In p0491 è impostato il comportamento delle anomalie con reazione all'anomalia GEBER.
Vedi anche: p0491 (Encoder motore, reazione anomalia ENCODER)

Rimedi: - Rimuovere la causa degli errori eventualmente presenti.
- Eseguire un POWER ON per tutti i componenti (disinserzione/inserzione).

A07577 (F) Encoder 1: Analisi del tastatore di misura non possibile

Valore di segnalazione: %1

Oggetto azion.: SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Effetto: NESSUNA

Tacitazione: NESSUNA

Causa: Si è verificato un errore nell'analisi del tastatore di misura.
Valore di avviso (r2124, interpretazione decimale):
6: Il morsetto di ingresso per il tastatore di misura non è impostato.
4098: Errore durante l'inizializzazione del tastatore di misura.
4100: La frequenza degli impulsi di misura è troppo elevata.
4200: Il clock PROFIBUS non è un multiplo intero del clock del regolatore di posizione.

Rimedi: Disattivare l'analisi del tastatore di misura (BI: p2509 = segnale 0).
Valore di avviso = 6:
Impostare il morsetto di ingresso per il tastatore di misura (p0488, p0489 e p2517, p2518).
Valore di avviso = 4098:
Controllare l'hardware della Control Unit.
Valore di avviso = 4100:
Ridurre la frequenza degli impulsi di misura sul tastatore di misura.
Valore di avviso = 4200:
Impostare il rapporto clock PROFIBUS-clock regolatore di posizione in modo intero.

Reazione a F: OFF1

Tacitazione per F: IMMEDIATAMENTE

A07578 (F) Encoder 2: Analisi del tastatore di misura non possibile

Valore di segnalazione: %1

Oggetto azion.: SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Effetto: NESSUNA

Tacitazione: NESSUNA

Causa: Si è verificato un errore nell'analisi del tastatore di misura.
Valore di avviso (r2124, interpretazione decimale):
6: Il morsetto di ingresso per il tastatore di misura non è impostato.
4098: Errore durante l'inizializzazione del tastatore di misura.
4100: La frequenza degli impulsi di misura è troppo elevata.
4200: Il clock PROFIBUS non è un multiplo intero del clock del regolatore di posizione.

Rimedi: Disattivare l'analisi del tastatore di misura (BI: p2509 = segnale 0).
Valore di avviso = 6:
Impostare il morsetto di ingresso per il tastatore di misura (p0488, p0489 e p2517, p2518).
Valore di avviso = 4098:
Controllare l'hardware della Control Unit.
Valore di avviso = 4100:
Ridurre la frequenza degli impulsi di misura sul tastatore di misura.
Valore di avviso = 4200:
Impostare il rapporto clock PROFIBUS-clock regolatore di posizione in modo intero.

Reazione a F: OFF1

Tacitazione per F: IMMEDIATAMENTE

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

A07580 (F, N) Azionamento: Nessun Sensor Module con numero di componente appropriato

Valore di segnalazione: Set di dati encoder:%1

Oggetto azion.: SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Effetto: NESSUNA

Tacitazione: NESSUNA

Causa: Non è stato rilevato alcun Sensor Module con il numero di componente specificato in p0141.
Valore di avviso (r2124, interpretazione decimale):
Set di dati dell'encoder interessato (indice di p0141).

Rimedi: Correggere il parametro p0141.

Reazione a F: OFF1 (IASC / FRENO DC, NESSUNO, OFF2, OFF3, STOP1, STOP2)

Tacitazione per F: IMMEDIATAMENTE (POWER ON)

Reazione a N: NESSUNA

Tacitazione per N: NESSUNA

A07581 (F) Encoder 1: Preparazione del valore attuale di posizione errata

Valore di segnalazione: -

Oggetto azion.: SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Effetto: NESSUNA

Tacitazione: NESSUNA

Causa: Durante la preparazione del valore attuale di posizione si è verificato un errore.

Rimedi: Controllare la preparazione del valore attuale di posizione sull'encoder.
Vedi anche: p2502 (LR Assegnazione encoder)

Reazione a F: OFF1 (OFF2, OFF3)

Tacitazione per F: IMMEDIATAMENTE

A07582 (F) Encoder 2: Preparazione del valore attuale di posizione errata

Valore di segnalazione: -

Oggetto azion.: SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Effetto: NESSUNA

Tacitazione: NESSUNA

Causa: Durante la preparazione del valore attuale di posizione si è verificato un errore.

Rimedi: Controllare la preparazione del valore attuale di posizione sull'encoder.
Vedi anche: p2502 (LR Assegnazione encoder)

Reazione a F: OFF1 (OFF2, OFF3)

Tacitazione per F: IMMEDIATAMENTE

A07584 Encoder 1: Valore impostato di posizione attivato

Valore di segnalazione: -

Oggetto azion.: SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Effetto: NESSUNA

Tacitazione: NESSUNA

Causa: Mentre BI: p2514 = segnale 1, il valore attuale di posizione viene impostato al valore ottenuto tramite CI: p2515. Non è possibile compensare un'eventuale differenza di regolazione.

Rimedi: Nessuna operazione necessaria.
L'avviso scompare automaticamente con BI: p2514 = segnale 0.

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

A07585 Encoder 2: Valore impostato di posizione attivato

Valore di segnalazione: -

Oggetto azion.: SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Effetto: NESSUNA

Tacitazione: NESSUNA

Causa: Mentre BI: p2514 = segnale 1, il valore attuale di posizione viene impostato al valore ottenuto tramite CI: p2515. Non è possibile compensare un'eventuale differenza di regolazione.

Rimedi: Nessuna operazione necessaria.
L'avviso scompare automaticamente con BI: p2514 = segnale 0.

A07587 Encoder 1: Preparazione del valore attuale di posizione senza encoder valido

Valore di segnalazione: -

Oggetto azion.: SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Effetto: NESSUNA

Tacitazione: NESSUNA

Causa: Durante la preparazione del valore attuale di posizione si è verificato il seguente problema.
- È assegnato un set di dati encoder, ma il set di dati encoder non contiene dati dell'encoder (p0400 = 0) oppure contiene dati non validi (ad es. p0408 = 0).

Rimedi: Verificare i set di dati dell'azionamento e i set di dati encoder.
Vedi anche: p0187 (Encoder 1, numero set di dati dell'encoder), p0188 (Encoder 2, numero set di dati dell'encoder), p0400 (Selezione del tipo di encoder), p2502 (LR Assegnazione encoder)

A07588 Encoder 2: Preparazione del valore attuale di posizione senza encoder valido

Valore di segnalazione: -

Oggetto azion.: SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Effetto: NESSUNA

Tacitazione: NESSUNA

Causa: Durante la preparazione del valore attuale di posizione si è verificato il seguente problema.
- È assegnato un set di dati encoder, ma il set di dati encoder non contiene dati dell'encoder (p0400 = 0) oppure contiene dati non validi (ad es. p0408 = 0).

Rimedi: Verificare i set di dati dell'azionamento e i set di dati encoder.
Vedi anche: p0187 (Encoder 1, numero set di dati dell'encoder), p0188 (Encoder 2, numero set di dati dell'encoder), p0400 (Selezione del tipo di encoder), p2502 (LR Assegnazione encoder)

A07590 (F) Encoder 1: Commutazione set di dati azionamento durante il funzionamento

Valore di segnalazione: -

Oggetto azion.: SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Effetto: NESSUNA

Tacitazione: NESSUNA

Causa: È stata richiesta una commutazione del set di dati dell'azionamento (DDS) con variazione delle condizioni meccaniche o dell'assegnazione dell'encoder (p2502) durante il funzionamento.

Rimedi: Per la commutazione del set di dati dell'azionamento uscire prima dal modo operativo "Funzionamento".

Reazione a F: OFF1 (OFF2, OFF3)

Tacitazione per F: IMMEDIATAMENTE

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

A07591 (F) Encoder 2: Commutazione set di dati azionamento durante il funzionamento

Valore di segnalazione: -

Oggetto azion.: SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Effetto: NESSUNA

Tacitazione: NESSUNA

Causa: È stata richiesta una commutazione del set di dati dell'azionamento (DDS) con variazione delle condizioni meccaniche o dell'assegnazione dell'encoder (p2502) durante il funzionamento.

Rimedi: Per la commutazione del set di dati dell'azionamento uscire prima dal modo operativo "Funzionamento".

Reazione a F: OFF1 (OFF2, OFF3)

Tacitazione per F: IMMEDIATAMENTE

A07593 (F, N) Encoder 1: Campo di valori per il valore attuale di posizione superato

Valore di segnalazione: %1

Oggetto azion.: SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Effetto: NESSUNA

Tacitazione: NESSUNA

Causa: Il campo di valori (-2147483648 ... 2147483647) per la rappresentazione del valore attuale di posizione è stato superato.
Con l'overflow viene ripristinato lo stato "referenziato" oppure lo stato "regolazione sistema di misura assoluto".
Valore di anomalia (r0949, interpretazione decimale):
1: Il valore attuale di posizione (r2521) ha superato il campo di valori.
2: Il valore attuale di posizione dell'encoder Gn_XIST2 (r0483) o il valore assoluto nel riduttore di carico (r2723) ha superato il campo di valori.
3: Il valore encoder massimo per il fattore di conversione della posizione assoluta (r0483 o r2723) degli incrementi per unità di lunghezza (LU) ha superato il valore per la rappresentazione del valore attuale.

Rimedi: Eventualmente ridurre il campo di movimento o la risoluzione di posizione.
Valore di avviso = 3:
Riduzione di risoluzione di posizione e fattore di conversione:
- Ridurre l'unità di lunghezza (LU) per giro di carico in caso di encoder rotativi (p2506).
- Aumentare la risoluzione fine dei valori attuali assoluti di posizione (p0419).

Reazione a F: OFF1 (OFF2, OFF3)

Tacitazione per F: IMMEDIATAMENTE

Reazione a N: NESSUNA

Tacitazione per N: NESSUNA

A07594 (F, N) Encoder 2: Campo di valori per il valore attuale di posizione superato

Valore di segnalazione: %1

Oggetto azion.: SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Effetto: NESSUNA

Tacitazione: NESSUNA

Causa: Il campo di valori (-2147483648 ... 2147483647) per la rappresentazione del valore attuale di posizione è stato superato.
Con l'overflow viene ripristinato lo stato "referenziato" oppure lo stato "regolazione sistema di misura assoluto".
Valore di anomalia (r0949, interpretazione decimale):
1: Il valore attuale di posizione (r2521) ha superato il campo di valori.
2: Il valore attuale di posizione dell'encoder Gn_XIST2 (r0483) o il valore assoluto nel riduttore di carico (r2723) ha superato il campo di valori.
3: Il valore encoder massimo per il fattore di conversione della posizione assoluta (r0483 o r2723) degli incrementi per unità di lunghezza (LU) ha superato il valore per la rappresentazione del valore attuale.

Rimedi: Eventualmente ridurre il campo di movimento o la risoluzione di posizione.
Valore di avviso = 3:
Riduzione di risoluzione di posizione e fattore di conversione:
- Ridurre l'unità di lunghezza (LU) per giro di carico in caso di encoder rotativi (p2506).
- Aumentare la risoluzione fine dei valori attuali assoluti di posizione (p0419).

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

Reazione a F: OFF1 (OFF2, OFF3)
Tacitazione per F: IMMEDIATAMENTE
Reazione a N: NESSUNA
Tacitazione per N: NESSUNA

A07596 (F) Encoder 1: Funzione di riferimento interrotta

Valore di segnalazione: -
Oggetto azion.: SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN
Effetto: NESSUNA
Tacitazione: NESSUNA
Causa: Una funzione di riferimento attivata (Ricerca tacca di riferimento o analisi del tastatore di misura) è stata interrotta.
- Si è verificato un errore dell'encoder (Gn_ZSW.15 = 1).
- Valore attuale di posizione impostato durante la funzione di riferimento attivata.
- Ricerca tacca di riferimento e analisi del tastatore di misura attivate contemporaneamente (BI: p2508 e BI: p2509 = segnale 1)
- La funzione di riferimento attivata (ricerca tacca di riferimento e analisi del tastatore di misura) è stata disattivata (BI: p2508 e BI: p2509 = segnale 0).

Rimedi:
- Controllare ed eliminare le cause possibili.
- Resettare il comando (BI: p2508 e BI: p2509 = segnale 0) e attivare la funzione desiderata.

Reazione a F: OFF1 (OFF2, OFF3)
Tacitazione per F: IMMEDIATAMENTE

A07597 (F) Encoder 2: Funzione di riferimento interrotta

Valore di segnalazione: -
Oggetto azion.: SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN
Effetto: NESSUNA
Tacitazione: NESSUNA
Causa: Una funzione di riferimento attivata (Ricerca tacca di riferimento o analisi del tastatore di misura) è stata interrotta.
- Si è verificato un errore dell'encoder (Gn_ZSW.15 = 1).
- Valore attuale di posizione impostato durante la funzione di riferimento attivata.
- Ricerca tacca di riferimento e analisi del tastatore di misura attivate contemporaneamente (BI: p2508 e BI: p2509 = segnale 1)
- La funzione di riferimento attivata (ricerca tacca di riferimento e analisi del tastatore di misura) è stata disattivata (BI: p2508 e BI: p2509 = segnale 0).

Rimedi:
- Controllare ed eliminare le cause possibili.
- Resettare il comando (BI: p2508 e BI: p2509 = segnale 0) e attivare la funzione desiderata.

Reazione a F: OFF1 (OFF2, OFF3)
Tacitazione per F: IMMEDIATAMENTE

F07599 (A) Encoder 1: Regolazione non possibile

Valore di segnalazione: Set di dati dell'azionamento: %1
Oggetto azion.: SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN
Effetto: OFF1 (NESSUNO, OFF2, OFF3)
Tacitazione: IMMEDIATAMENTE
Causa: Il valore encoder massimo per il fattore di conversione della posizione assoluta (r0483 o r2723) degli incrementi per unità di lunghezza (LU) ha superato il campo di valori (-2147483648 ... 2147483647) per la rappresentazione del valore attuale.
Rimedi: Se la posizione assoluta massima possibile (LU) è superiore a 4294967296, non è possibile regolarla a causa di un overflow.
Negli encoder rotativi la posizione assoluta massima possibile (LU) si calcola come segue:
1. Encoder motore senza inseguimento di posizione:
p2506 * p0433 * p2505 / (p0432 * p2504)
p2506 * p0433 * p2505 * p0421 / (p0432 * p2504) con encoder multiturn
2. Encoder motore con inseguimento di posizione per riduttore di misura
p2506 * p0412 * p2505 / p2504

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

3. Encoder motore con inseguimento di posizione per riduttore di carico:
p2506 * p2721 * p0433 / p0432
4. Encoder motore con inseguimento di posizione per riduttore di carico e di misura:
p2506 * p2721
5. Encoder diretto senza inseguimento di posizione:
p2506 * p0433 / p0432
p2506 * p0433 * p0421 / p0432 con encoder multiturn
6. Encoder diretto con inseguimento di posizione per riduttore di misura:
p2506 * p0412

Reazione a A: NESSUNA

Tacitazione per A: NESSUNA

F07600 (A) Encoder 2: Regolazione non possibile

Valore di segnalazione: Set di dati dell'azionamento: %1

Oggetto azion.: SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Effetto: OFF1 (NESSUNO, OFF2, OFF3)

Tacitazione: IMMEDIATAMENTE

Causa: Il valore encoder massimo per il fattore di conversione della posizione assoluta (r0483 o r2723) degli incrementi per unità di lunghezza (LU) ha superato il campo di valori (-2147483648 ... 2147483647) per la rappresentazione del valore attuale.

Rimedi: Se la posizione assoluta massima possibile (LU) è superiore a 4294967296, non è possibile regolarla a causa di un overflow.
Negli encoder rotativi la posizione assoluta massima possibile (LU) si calcola come segue:
1. Encoder motore senza inseguimento di posizione:
p2506 * p0433 * p2505 / (p0432 * p2504)
p2506 * p0433 * p2505 * p0421 / (p0432 * p2504) con encoder multiturn
2. Encoder motore con inseguimento di posizione per riduttore di misura
p2506 * p0412 * p2505 / p2504
3. Encoder motore con inseguimento di posizione per riduttore di carico:
p2506 * p2721 * p0433 / p0432
4. Encoder motore con inseguimento di posizione per riduttore di carico e di misura:
p2506 * p2721
5. Encoder diretto senza inseguimento di posizione:
p2506 * p0433 / p0432
p2506 * p0433 * p0421 / p0432 con encoder multiturn
6. Encoder diretto con inseguimento di posizione per riduttore di misura:
p2506 * p0412

Reazione a A: NESSUNA

Tacitazione per A: NESSUNA

F07800 Azionamento: Nessuna parte di potenza presente

Valore di segnalazione: -

Oggetto azion.: SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Effetto: NESSUNO

Tacitazione: IMMEDIATAMENTE

Causa: La lettura dei parametri della parte di potenza non è possibile oppure non è memorizzato alcun parametro nella parte di potenza.
Collegamento tra la Control Unit e la parte di potenza interrotto o difettoso.
Nota:
Questa anomalia si verifica anche quando nel software di messa in servizio è stata selezionata una topologia errata e questa parametrizzazione viene caricata nella Control Unit.
Vedi anche: r0200 (Parte di potenza, numero di codice attuale)

Rimedi:
- Collegare la linea dati alla parte di potenza e reinserire la CU (POWER ON).
- Testare o sostituire la CU.
- Controllare la linea di alimentazione tra la CU e la parte di potenza.
- Dopo aver corretto la topologia, caricare nuovamente i parametri mediante il software di messa in servizio.

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

F07801 Azionamento: Sovracorrente motore

Valore di segnalazione: -

Oggetto azion.: SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Effetto: OFF2 (NESSUNO, OFF1, OFF3)

Tacitazione: IMMEDIATAMENTE

Causa: La corrente limite ammessa del motore è stata superata.
- Il limite di corrente attiva è impostato a un valore troppo basso.
- Il regolatore di corrente è impostato in modo scorretto.
- Il motore è stato frenato con un fattore di correzione della coppia di stallo troppo grande.
- Funzionamento V/f: rampa di accelerazione impostata a un valore troppo basso o carico troppo grande.
- Funzionamento V/f: cortocircuito nel cavo del motore o dispersione verso terra.
- Funzionamento V/f: la corrente del motore non corrisponde alla corrente del Motor Module.

Nota:
Motore sincrono: corrente limite = 1.3 x p0323
Motore asincrono: corrente limite = 1.3 * r0209

Rimedi:
- Verificare i limiti di corrente (p0640, p0323).
- Verificare il regolatore di corrente (p1715, p1717).
- Ridurre il fattore di correzione della coppia di stallo (p0326).
- Aumentare la rampa di accelerazione (p1318) o ridurre il carico.
- Controllare se vi sono cortocircuiti o dispersioni a terra sul motore e sui cavi del motore.
- Verificare la combinazione di Motor Module e motore.

F07802 Azionamento: Alimentatore o parte di potenza non pronti

Valore di segnalazione: -

Oggetto azion.: SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Effetto: OFF2 (NESSUNO)

Tacitazione: IMMEDIATAMENTE

Causa: L'alimentatore o l'azionamento non dà il segnale di pronto dopo un comando di inserzione interno.
- Tempo di sorveglianza troppo breve.
- Tensione del circuito intermedio non presente.
- Guasto dell'alimentatore o dell'azionamento del componente che segnala.
- Tensione di collegamento impostata in modo errato.

Rimedi:
- Aumentare il tempo di sorveglianza (p0857).
- Fornire la tensione del circuito intermedio. Controllare la sbarra del circuito intermedio. Abilitare l'alimentatore.
- Sostituire l'alimentatore o l'azionamento del componente che segnala.
- Controllare l'impostazione della tensione di collegamento (p0210).

Vedi anche: p0857 (Parte di potenza, tempo di sorveglianza)

A07805 (N) Azionamento: Parte di potenza, sovraccarico I2t

Valore di segnalazione: -

Oggetto azion.: SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Effetto: NESSUNA

Tacitazione: NESSUNA

Causa: È stata superata la soglia di avviso per il sovraccarico I2t (p0294) della parte di potenza.
Avviene la reazione parametrizzata in p0290.
Vedi anche: p0290 (Parte di potenza, reazione al sovraccarico)

Rimedi:
- Ridurre il carico continuo.
- Adattare ciclo di carico.
- Verificare l'assegnazione delle correnti nominali di motore e Motor Module.

Reazione a N: NESSUNA

Tacitazione per N: NESSUNA

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

F07810 Azionamento: EEPROM della parte di potenza senza dati nominali

Valore di segnalazione: -

Oggetto azion.: SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Effetto: NESSUNO

Tacitazione: IMMEDIATAMENTE

Causa: Nella EEPROM della parte di potenza non sono memorizzati dati nominali.
Vedi anche: r0206 (Parte di potenza, potenza nominale), r0207 (Parte di potenza, corrente nominale), r0208 (Parte di potenza, tensione nominale di rete), r0209 (Parte di potenza, corrente massima)

Rimedi: Sostituire la parte di potenza oppure informare il servizio clienti Siemens.

F07815 Azionamento: La parte di potenza è stata modificata

Valore di segnalazione: Parametro: %1

Oggetto azion.: SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Effetto: NESSUNO

Tacitazione: IMMEDIATAMENTE

Causa: Il numero di codice della parte di potenza attuale non corrisponde al numero memorizzato. Questo problema si verifica solo se il livello di confronto in p9906 o p9908 non è impostato a 2 (basso) o a 3 (minimo).
Valore di anomalia (r0949, interpretazione decimale):
numero del parametro errato.
Vedi anche: r0200 (Parte di potenza, numero di codice attuale), p0201 (Parte di potenza, numero di codice)

Rimedi: Collegare la parte di potenza originale e reinserire la Control Unit (POWER ON) oppure impostare p0201 = r0200 e uscire dalla messa in servizio con p0010 = 0.
Per gli alimentatori vale quanto segue:
Devono essere utilizzati bobine di commutazione o filtri di rete specificati per la nuova parte di potenza. Al termine deve essere eseguita un'identificazione di rete e di circuito intermedio (p3410 = 5). La sostituzione della parte di potenza senza nuova messa in servizio non è possibile se il tipo di alimentatore (A_Infeed, B_Infeed, S_Infeed), la forma costruttiva (Booksize, Chassis) o la classe di tensione sono diverse tra la vecchia e la nuova parte di potenza.
Per gli invertitori vale quanto segue:
Se la nuova parte di potenza viene accettata, è possibile eventualmente ridurre il limite di corrente (p0640) abbassando la corrente massima della parte di potenza (r0209) (i limiti di coppia vengono mantenuti).
Se si sostituisce non solo la parte di potenza, ma anche il motore, è necessaria una nuova messa in servizio del motore (ad es. tramite p0010 = 1). Ciò si rende necessario se i dati del motore devono essere ancora caricati tramite DRIVE-CLiQ.
Se si imposta il livello di confronto in p9906 = 2, 3, si può uscire dalla messa in servizio (p0010 = 0) e tacitare l'errore.
Vedi anche: r0200 (Parte di potenza, numero di codice attuale)

A07820 Azionamento: Sensore di temperatura non collegato

Valore di segnalazione: %1

Oggetto azion.: SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Effetto: NESSUNA

Tacitazione: NESSUNA

Causa: Il sensore di temperatura specificato in p0600 per la sorveglianza della temperatura del motore non è disponibile.
Valore di avviso (r2124, interpretazione decimale):
1: p0601 = 10 (SME), ma in p0600 non selezionata valutazione tramite encoder.
2: p0600 = 10 (BICO), ma la sorgente del segnale (p0603) non è interconnessa.
3: p0601 = 11 (BICO), ma in p0600 non selezionata valutazione tramite interconnessione BICO (20 oder 21).
4: p0601 = 11 (BICO) e p4610-p4613 > 0, ma la relativa sorgente del segnale (p0608, p0609) non è interconnessa.
5: Il componente con l'analisi del sensore non è presente o è stato nel frattempo rimosso.
6: Valutazione tramite Motor Module impossibile (r0192.21).

Rimedi: Valore di avviso = 1:
- Impostare in p0600 l'encoder con sensore di temperatura.
Valore di avviso = 2:
- Interconnettere p0603 con il segnale di temperatura.

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

Valore di avviso = 3, 4:
- Impostare il sensore di temperatura disponibile (p0600, p0601).
- Impostare p4610 ... p4613 = 0 (nessun sensore) o interconnettere p0608 / p0609 con il segnale di temperatura esterno.
Valore di avviso = 5:
- Collegare il componente con il sensore di temperatura. Verificare il collegamento DRIVE-CLiQ.
Valore di avviso = 6:
- Eseguire un aggiornamento firmware del Motor Module. Collegare il sensore di temperatura tramite encoder.
Vedi anche: p0600 (Sensore della temperatura motore per sorveglianza), p0601 (Sensore della temperatura motore, tipo di sensore)

A07850 (F) Avviso esterno 1

Valore di segnalazione:	-
Oggetto azion.:	Tutti gli oggetti
Effetto:	NESSUNA
Tacitazione:	NESSUNA
Causa:	Viene dato il segnale BICO "avviso esterno 1". Esiste la condizione per questo avviso esterno. Vedi anche: p2112 (Avviso esterno 1)
Rimedi:	Eliminare le cause di questo avviso.
Reazione a F:	NESSUNO (IASC / FRENO DC, OFF1, OFF2, OFF3, STOP1, STOP2)
Tacitazione per F:	IMMEDIATAMENTE (POWER ON)

A07851 (F) Avviso esterno 2

Valore di segnalazione:	-
Oggetto azion.:	Tutti gli oggetti
Effetto:	NESSUNA
Tacitazione:	NESSUNA
Causa:	Viene dato il segnale BICO "avviso esterno 2". Esiste la condizione per questo avviso esterno. Vedi anche: p2116 (Avviso esterno 2)
Rimedi:	Eliminare le cause di questo avviso.
Reazione a F:	NESSUNO (IASC / FRENO DC, OFF1, OFF2, OFF3, STOP1, STOP2)
Tacitazione per F:	IMMEDIATAMENTE (POWER ON)

A07852 (F) Avviso esterno 3

Valore di segnalazione:	-
Oggetto azion.:	Tutti gli oggetti
Effetto:	NESSUNA
Tacitazione:	NESSUNA
Causa:	Viene dato il segnale BICO "avviso esterno 3". Esiste la condizione per questo avviso esterno. Vedi anche: p2117 (Avviso esterno 3)
Rimedi:	Eliminare le cause di questo avviso.
Reazione a F:	NESSUNO (IASC / FRENO DC, OFF1, OFF2, OFF3, STOP1, STOP2)
Tacitazione per F:	IMMEDIATAMENTE (POWER ON)

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

F07860 (A) Anomalia esterna 1

Valore di segnalazione: -

Oggetto azion.: Tutti gli oggetti

Effetto: OFF2 (IASC / FRENO DC, NESSUNO, OFF1, OFF3, STOP1, STOP2)

Tacitazione: IMMEDIATAMENTE (POWER ON)

Causa: Viene dato il segnale BICO "anomalia esterna 1".
Vedi anche: p2106 (Anomalia esterna 1)

Rimedi: Eliminare le cause di questa anomalia.

Reazione a A: NESSUNA

Tacitazione per A: NESSUNA

F07861 (A) Anomalia esterna 2

Valore di segnalazione: -

Oggetto azion.: Tutti gli oggetti

Effetto: OFF2 (IASC / FRENO DC, NESSUNO, OFF1, OFF3, STOP1, STOP2)

Tacitazione: IMMEDIATAMENTE (POWER ON)

Causa: Viene dato il segnale BICO "anomalia esterna 2".
Vedi anche: p2107 (Anomalia esterna 2)

Rimedi: Eliminare le cause di questa anomalia.

Reazione a A: NESSUNA

Tacitazione per A: NESSUNA

F07862 (A) Anomalia esterna 3

Valore di segnalazione: -

Oggetto azion.: Tutti gli oggetti

Effetto: OFF2 (IASC / FRENO DC, NESSUNO, OFF1, OFF3, STOP1, STOP2)

Tacitazione: IMMEDIATAMENTE (POWER ON)

Causa: Viene dato il segnale BICO "anomalia esterna 3".
Vedi anche: p2108 (Anomalia esterna 3)

Rimedi: Eliminare le cause di questa anomalia.

Reazione a A: NESSUNA

Tacitazione per A: NESSUNA

F07890 Protezione di tensione interna / cortocircuito interno dell'indotto con STO attivo

Valore di segnalazione: -

Oggetto azion.: SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Effetto: OFF2

Tacitazione: IMMEDIATAMENTE

Causa: Il cortocircuito interno dell'indotto (p1231 = 4) non è possibile perché è abilitato Safe Torque Off (STO). Gli impulsi non possono essere abilitati.

Rimedi: Disinserire il cortocircuito interno dell'indotto (p1231 = 0) o disattivare Safe Torque Off (p9501 = p9561 = 0).
Nota:
STO: Safe Torque Off (coppia disinserita in sicurezza) / SH: Safe standstill (arresto sicuro)

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

F07900 (N, A) Azionamento: Motore bloccato/regolatore del numero di giri in saturazione

Valore di segnalazione: -

Oggetto azion.: SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Effetto: OFF2 (NESSUNO, OFF1, OFF3, STOP1, STOP2)

Tacitazione: IMMEDIATAMENTE

Causa: Il motore funziona per un tempo maggiore di quello impostato in p2177 al limite di coppia e al di sotto della soglia del numero di giri impostata in p2175.
Questo messaggio può comparire anche quando il valore attuale del numero di giri oscilla e l'uscita del regolatore del numero di giri si arresta continuamente dopo breve tempo.
Vedi anche: p2175 (Motore bloccato, soglia di numero di giri), p2177 (Motore bloccato, tempo di ritardo)

Rimedi: - Verificare che il motore ruoti liberamente.
- Verificare il limite di coppia: per il senso di rotazione positivo r1538, per il senso di rotazione negativo r1539.
- Controllare i parametri del messaggio "Motore bloccato" ed eventualmente impostarli correttamente (p2175, p2177).
- Controllare l'inversione del valore attuale (p0410).
- Controllare la connessione dell'encoder del motore.
- Controllare le tacche dell'encoder (p0408).
- Per SERVO con funzionamento senza encoder e motori di bassa potenza (< 300 W), aumentare la frequenza impulsi (p1800).
- Dopo la deselezione del modulo funzionale "Posizionatore semplice" (EPOS), verificare i limiti di coppia motorio (p1528) e generatorio (p1529) e riadattarli.

Reazione a N: NESSUNA

Tacitazione per N: NESSUNA

Reazione a A: NESSUNA

Tacitazione per A: NESSUNA

F07901 Azionamento: Velocità motore eccessiva

Valore di segnalazione: -

Oggetto azion.: SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Effetto: OFF2 (IASC / FRENO DC)

Tacitazione: IMMEDIATAMENTE

Causa: La velocità massima consentita è stata superata positivamente o negativamente.
Il numero di giri positivo massimo consentito viene formato come segue: minimo (p1082, CI: p1085) + p2162.
Il numero di giri negativo massimo consentito viene formato come segue: massimo(-p1082, CI: 1088) - p2162

Rimedi: Se il senso di rotazione è positivo vale quanto segue:
-Verificare r1084 ed eventualmente regolare p1082, CI: p1085 e p2162.
Se il senso di rotazione è negativo vale quanto segue:
-Verificare r1087 ed eventualmente regolare p1082, CI: p1088 e p2162.

F07902 (N, A) Azionamento: Motore in stallo

Valore di segnalazione: %1

Oggetto azion.: SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Effetto: OFF2 (IASC / FRENO DC, NESSUNO, OFF1, OFF3, STOP1, STOP2)

Tacitazione: IMMEDIATAMENTE

Causa: Per un azionamento vettoriale è stato rilevato che il motore è in stallo per un tempo superiore a quello impostato in p2178.
Valore di anomalia (r0949, interpretazione decimale):
1: Riconoscimento dello stallo mediante r1408.11 (p1744 o p0492).
2: Riconoscimento dello stallo mediante r1408.12 (p1745)
3: Riconoscimento dello stallo mediante r0056.11 (solo per motori sincroni ad eccitazione esterna).

Rimedi: In caso di regolazione di velocità e coppia tramite trasduttore di velocità:
- Controllare il segnale di velocità (rottura cavo, polarità, numero di tacche, rottura albero del trasduttore).
- Controllare l'encoder di velocità se si è passati mediante commutazione del set di dati a un altro encoder di velocità. Quest'ultimo deve essere collegato allo stesso motore che viene regolato ala commutazione del set di dati.
Se non è presente alcun errore, è possibile aumentare la tolleranza errori (p1744 o p0492).

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

In caso di regolazione di velocità e coppia senza encoder di velocità:
- Controllare se l'azionamento va in stallo quando è carico nel funzionamento controllato (r1750.0). In caso affermativo, aumentare il valore di riferimento della corrente con p1610.
- Controllare se l'azionamento va in stallo a causa del carico se il valore di riferimento della velocità è ancora zero. In caso affermativo, aumentare il valore di riferimento della corrente con p1610.
- Se il tempo di eccitazione del motore (r0346) è stato ridotto significativamente, occorre aumentarlo nuovamente.
- Controllare i limiti di corrente (p0640, r0067). Se i limiti di corrente sono troppo bassi, è impossibile rimagnetizzare l'azionamento.
- Verificare il regolatore di corrente (p1715, p1717) e il regolatore di adattamento numero di giri (p1764, p1767). Se la dinamica è stata fortemente ridotta, dovrebbe essere nuovamente aumentata.
- Controllare l'encoder di velocità se si è passati mediante commutazione del set di dati a un altro encoder di velocità. Quest'ultimo deve essere collegato al motore che viene regolato ala commutazione del set di dati.
Se non è presente alcun errore, è possibile aumentare la tolleranza errori (p1745) o il tempo di ritardo (p2178).
In caso di motori sincroni ad eccitazione esterna (regolazione con encoder di velocità):
- Controllare il segnale di velocità (rottura cavo, polarità, numero di tacche).
- Controllare la parametrizzazione del motore (parametri della targhetta dati e del circuito equivalente).
- Controllare l'eccitatrice e le interfacce con la regolazione.
- Garantire la massima dinamica possibile della regolazione della corrente di eccitazione.
- Controllare il comportamento alle vibrazioni della regolazione del numero di giri e in caso di fenomeni di oscillazione dovuti alle risonanze installare il filtro arrestabanda.
- Non superare il numero di giri massimo (p2162).
Se non è presente alcun errore, è possibile aumentare il ritardo (p2178).

Reazione a N: NESSUNA
Tacitazione per N: NESSUNA
Reazione a A: NESSUNA
Tacitazione per A: NESSUNA

A07903 Azionamento: Scostamento del numero di giri del motore

Valore di segnalazione: -

Oggetto azion.: SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Effetto: NESSUNA

Tacitazione: NESSUNA

Causa: Il valore della differenza di numero di giri derivato dai due valori di riferimento (p2151, p2154) e dal valore attuale del numero di giri (r2169) supera la soglia di tolleranza (p2163) per un tempo superiore alla tolleranza (p2164, p2166).
L'avviso viene emesso solo con p2149.0 = 1.
Le cause possibili possono essere:
- Coppia di carico maggiore del valore di riferimento della coppia.
- All'accelerazione viene raggiunto il limite di coppia/corrente/potenza. Se i limiti non sono sufficienti, l'azionamento progettato potrebbe essere troppo piccolo.
- Durante la regolazione del numero di giri il valore di riferimento del numero di giri non è accompagnato dal valore attuale del numero di giri.
- In caso di regolatore Vdc attivo.
In caso di controllo V/f il sovraccarico viene riconosciuto dal fatto che il regolatore Imax è attivo.
Vedi anche: p2149 (Configurazione sorveglianze)

Rimedi:
- Aumento di p2163 e/o p2166.
- Aumentare i limiti di coppia/corrente/potenza.
- In caso di regolazione della coppia: adeguare il valore di riferimento del numero di giri al valore attuale del numero di giri.
- Disattivare l'avviso con p2149.0 = 0.

A07904 (N) Cortocircuito dell'indotto esterno: Manca la risposta contattore "Chiuso"

Valore di segnalazione: -

Oggetto azion.: SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Effetto: NESSUNA

Tacitazione: NESSUNA

Causa: In caso di risposta contattore (p1235), al momento della chiusura il segnale "Chiuso" (r1239.1 = 1) non è stato inviato entro il tempo di sorveglianza (p1236).

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

Rimedi: - Accertarsi che la risposta contattore sia collegata correttamente (p1235).
- Verificare la logica della risposta contattore (r1239.1 = 1: "chiuso", r1239.1 = 0: "aperto").
- Aumentare il tempo di sorveglianza (p1236).
- Impostare eventualmente il cortocircuito dell'indotto esterno senza risposta contattore (p1231 = 2).

Reazione a N: NESSUNA

Tacitazione per N: NESSUNA

F07905 (N, A) Cortocircuito dell'indotto esterno: Manca la risposta contattore "Aperto"

Valore di segnalazione: -

Oggetto azion.: SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Effetto: OFF2 (NESSUNO)

Tacitazione: IMMEDIATAMENTE

Causa: In caso di conferma contattore (p1235), al momento dell'apertura il segnale "Aperto" (r1239.1 = 0) non è stato inviato entro il tempo di sorveglianza (p1236).

Rimedi: - Accertarsi che la risposta contattore sia collegata correttamente (p1235).
- Verificare la logica della risposta contattore (r1239.1 = 1: "chiuso", r1239.1 = 0: "aperto").
- Aumentare il tempo di sorveglianza (p1236).
- Impostare eventualmente il cortocircuito dell'indotto esterno senza risposta contattore (p1231 = 2).

Reazione a N: NESSUNA

Tacitazione per N: NESSUNA

Reazione a A: NESSUNA

Tacitazione per A: NESSUNA

F07906 Cortocircuito dell'indotto / protezione di tensione interna: Parametrizzazione errata

Valore di segnalazione: Causa dell'errore: %1, set di dati motore: %2

Oggetto azion.: SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Effetto: OFF2

Tacitazione: IMMEDIATAMENTE

Causa: Il cortocircuito dell'indotto è parametrizzato in modo errato.
Valore di anomalia (r0949, interpretazione decimale):
zzzzyyxx: zzzz = causa dell'errore, xx = set di dati motore
zzzz = 1: Nessun motore sincrono ad eccitazione permanente selezionato.
zzzz = 2: Nessun motore asincrono selezionato.
zzzz = 101: Cortocircuito dell'indotto esterno: uscita (r1239.0) non cablata.
zzzz = 102: Cortocircuito dell'indotto esterno con risposta contattore: nessuna risposta di conferma interconnessa (BI:p1235)
zzzz = 103: Cortocircuito dell'indotto esterno senza risposta contattore: il tempo di attesa all'apertura (p1237) è 0.
zzzz = 201: Protezione di tensione interna: la corrente di uscita massima del Motor Module (r0209) è minore di 1.8 x corrente di cortocircuito del motore (r0331).
zzzz = 202: Protezione di tensione interna: Non viene usato alcun Motor Module Booksize o Chassis.
zzzz = 203: Protezione di tensione interna: la corrente di cortocircuito del motore (p0320) è maggiore della corrente massima del motore (p0323).
zzzz = 204: Protezione di tensione interna: l'attivazione (p1231 = 4) non è data per tutti i set di dati motore con motori sincroni (p0300 = 2xx, 4xx).

Rimedi: Per il valore di anomalia = 1:
- Un cortocircuito dell'indotto/protezione di tensione interna è consentito solo per i motori sincroni ad eccitazione permanente. La cifra maggiore del tipo di motore in p0300 deve essere 2 o 4.
Per il valore di anomalia = 101:
- Con il segnale di uscita r1239.0 deve essere comandato il contattore per l'interconnessione del cortocircuito dell'indotto esterno. Il segnale può essere interconnesso ad es. su un morsetto di uscita tramite ingresso binettore p0738. Per poter tacitare questa anomalia, occorre reimpostare il parametro p1231.
Per il valore di anomalia = 102:
- Se viene selezionato il cortocircuito dell'indotto esterno con segnale di risposta (p1231 = 1), questo segnale deve essere interconnesso su un morsetto di ingresso (ad es. r722.x) e quindi collegato su BI:p1235.
- In alternativa si può selezionare il cortocircuito dell'indotto esterno senza risposta di conferma del contattore (p1231 = 2) .

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

Per il valore di anomalia = 103:
- Se viene selezionato il cortocircuito dell'indotto esterno senza risposta di conferma del contattore (p1231 = 2), occorre parametrizzare un tempo di attesa in p1237. Questo tempo deve essere comunque superiore al tempo di apertura effettivo del contattore, altrimenti il Motor Module sarebbe cortocircuitato!
Per il valore di anomalia = 201:
- Deve essere utilizzato un Motor Module con corrente massima superiore oppure un motore con corrente di cortocircuito inferiore. La corrente massima del Motor Module deve essere 1.8 x corrente di cortocircuito del motore.
Per il valore di anomalia = 202:
- Per la protezione di tensione interna utilizzare un Motor Module Booksize o Chassis.
Per il valore di anomalia = 203:
- Per la protezione di tensione interna utilizzare solo motori resistenti a cortocircuito.
Per il valore di anomalia = 204:
- La protezione di tensione interna deve essere attivata per tutti i set di dati motore con motori sincroni (p0300 = 2xx, 4xx) (p1231 = 3) oppure deve essere disattivata per tutti i set di dati motore (p1231 diverso da 3). In questo modo si garantisce che la protezione non possa essere rimossa per errore attraverso una commutazione del set di dati.
L'errore può essere tacitato solo se questa condizione è soddisfatta.

F07907 Cortocircuito dell'indotto interno: Morsetti motore non a potenziale zero dopo cancellazione impulsi

Valore di segnalazione: -

Oggetto azion.: SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Effetto: NESSUNO

Tacitazione: IMMEDIATAMENTE

Causa: È stata attivata la funzione "Protezione di tensione interna" (p1231 = 3).
Tenere presente quanto segue:
- Quando è attiva la protezione di tensione interna, dopo la cancellazione degli impulsi tutti i morsetti del motore si trovano su metà del potenziale del circuito intermedio (senza protezione di tensione interna i morsetti del motore sono a potenziale zero).
- Possono essere utilizzati solo motori resistenti a cortocircuito (p0320 < p0323).
- Il Motor Module deve poter sopportare in modo permanente 1.8 volte la corrente di cortocircuito (r0331) del motore (r0289).
- La protezione di tensione interna non può essere interrotta da una reazione di anomalia. Una sovracorrente mentre è attiva la protezione di tensione interna può provocare la distruzione del Motor Module e/o del motore.
- Se il Motor Module non supporta la protezione di tensione interna autonoma (r0192.10 = 0), per garantire un funzionamento sicuro in caso di interruzione di rete si deve utilizzare per i componenti un'alimentazione esterna a 24 V (gruppo di continuità).
- Se il Motor Module supporta la protezione di tensione interna autonoma (r0192.10 = 1), per garantire un funzionamento sicuro in caso di interruzione di rete l'alimentazione a 24 V deve avvenire tramite un Control Supply Module.
- Se la protezione di tensione interna è attiva, il motore non deve essere azionato dall'esterno per un tempo prolungato (ad es. da carichi in trazione o da un altro motore accoppiato).

Rimedi: Nessuna operazione necessaria.
Serve da avviso per l'utente.

A07908 Cortocircuito interno dell'indotto attivo

Valore di segnalazione: -

Oggetto azion.: SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Effetto: NESSUNA

Tacitazione: NESSUNA

Causa: Il Motor Module segnala che il motore è cortocircuitato tramite i semiconduttori del Motor Module stesso (r1239.5 = 1). Gli impulsi non possono essere abilitati. Il cortocircuito interno dell'indotto è attivato (p1231 = 4).

Rimedi: Nei motori sincroni viene attivata la frenatura per cortocircuitare l'indotto con ingresso binettore p1230 = segnale 1.
Vedi anche: p1230 (Attivazione cortocircuito dell'indotto / frenatura in DC), p1231 (Configurazione cortocircuito dell'indotto / frenatura in DC)

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

F07909 Protezione tensione interna: Disattivazione attiva solo dopo POWER ON

Valore di segnalazione: -

Oggetto azion.: SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Effetto: NESSUNO

Tacitazione: POWER ON

Causa: La disattivazione della protezione della tensione interna (p1231 diverso da 3) diventa attiva solo dopo POWER ON.
Il segnale di stato r1239.6 = 1 indica che la protezione della tensione interna è pronta.

Rimedi: Nessuna operazione necessaria.
Serve da avviso per l'utente.

A07910 (N) Azionamento: Sovratemperatura motore

Valore di segnalazione: %1

Oggetto azion.: SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Effetto: NESSUNA

Tacitazione: NESSUNA

Causa: KTY:
La temperatura del motore ha superato la soglia di avviso (p0604 o p0616).
PTC:
La soglia di intervento di 1650 Ohm è stata superata.
Valore di avviso (r2124, interpretazione decimale):
Numero del canale di temperatura che provoca la segnalazione.
Vedi anche: p0604 (Temperatura motore, soglia di avviso)

Rimedi: - Controllare il carico del motore.
- Verificare la temperatura ambiente e la ventilazione del motore.
- Verificare il PTC o il contatto normalmente chiuso bimetallico.

Reazione a N: NESSUNA

Tacitazione per N: NESSUNA

F07913 Corrente di eccitazione fuori tolleranza

Valore di segnalazione: -

Oggetto azion.: SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Effetto: OFF2

Tacitazione: IMMEDIATAMENTE

Causa: La differenza tra valore attuale e valore di riferimento della corrente di eccitazione ha superato la tolleranza:
abs(r1641 - r1626) > p3201 + p3202
La causa di questa anomalia viene azzerata solo quando abs(r1641 - r1626) < p3201.

Rimedi: - Controllare la parametrizzazione (p1640, p3201, p3202).
- Controllare le interfacce con il dispositivo di eccitazione (r1626, p1640).
- Controllare il dispositivo di eccitazione.

F07914 Flusso fuori tolleranza

Valore di segnalazione: -

Oggetto azion.: SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Effetto: OFF2

Tacitazione: IMMEDIATAMENTE

Causa: La differenza tra valore attuale e valore di riferimento di flusso ha superato la tolleranza:
abs(r0084 - r1598) > p3204 + p3205
La causa di questa anomalia viene azzerata solo quando abs(r0084 - r1598) < p3204.
L'anomalia viene emessa solo dopo che è trascorso il tempo di ritardo p3206.

Rimedi: - Controllare la parametrizzazione (p3204, p3205).
- Controllare le interfacce con il dispositivo di eccitazione (r1626, p1640).
- Controllare il dispositivo di eccitazione.
- Verificare la regolazione di flusso (p1590, p1592, p1597).

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

- Controllare se la regolazione presenta oscillazioni e adottare le adeguate misure correttive, ad es. ottimizzare il circuito di regolazione del numero di giri, parametrizzare il filtro arrestabanda.

A07918 (N) Funzionamento encoder del valore di riferimento di numero di giri selezionato/attivo

Valore di segnalazione: -

Oggetto azion.: SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Effetto: NESSUNA

Tacitazione: NESSUNA

Causa: Solo per motori sincroni ad eccitazione esterna (p0300 = 5):
La modalità operativa attuale di controllo/regolazione è controllo I/f con corrente fissa (p1300 = 18).
L'impostazione del numero di giri avviene tramite il canale di riferimento, l'impostazione della corrente tramite la corrente minima (p1620).
Occorre fare attenzione al fatto che la dinamica di regolazione è molto limitata in questo modo operativo. Per questo motivo dovrebbero essere impostati di tempi di avviamento per il numero di giri di riferimento superiori rispetto al funzionamento normale.

Rimedi: Altra modalità operativa di controllo/regolazione
Vedi anche: p1300 (Modalità operativa di controllo/regolazione)

Reazione a N: NESSUNA

Tacitazione per N: NESSUNA

A07920 Azionamento: Coppia/velocità troppo bassa

Valore di segnalazione: -

Oggetto azion.: SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Effetto: NESSUNA

Tacitazione: NESSUNA

Causa: La coppia si discosta dalla linea di inviluppo coppia/numero di giri (valore troppo basso).
Vedi anche: p2181 (Sorveglianza carico, reazione)

Rimedi: - Verificare il collegamento tra motore e carico.
- Adattare la parametrizzazione secondo il carico.

A07921 Azionamento: Coppia/velocità troppo alta

Valore di segnalazione: -

Oggetto azion.: SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Effetto: NESSUNA

Tacitazione: NESSUNA

Causa: La coppia si discosta dalla linea di inviluppo coppia/numero di giri (valore troppo alto).

Rimedi: - Verificare il collegamento tra motore e carico.
- Adattare la parametrizzazione secondo il carico.

A07922 Azionamento: Coppia/velocità fuori tolleranza

Valore di segnalazione: -

Oggetto azion.: SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Effetto: NESSUNA

Tacitazione: NESSUNA

Causa: La coppia si discosta dalla linea di inviluppo coppia/numero di giri.

Rimedi: - Verificare il collegamento tra motore e carico.
- Adattare la parametrizzazione secondo il carico.

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

F07923 Azionamento: Coppia/velocità troppo bassa

Valore di segnalazione: -

Oggetto azion.: SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Effetto: OFF1 (NESSUNO, OFF2, OFF3)

Tacitazione: IMMEDIATAMENTE

Causa: La coppia si discosta dalla linea di inviluppo coppia/numero di giri (valore troppo basso).

Rimedi:
- Verificare il collegamento tra motore e carico.
- Adattare la parametrizzazione secondo il carico.

F07924 Azionamento: Coppia/velocità troppo alta

Valore di segnalazione: -

Oggetto azion.: SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Effetto: OFF1 (NESSUNO, OFF2, OFF3)

Tacitazione: IMMEDIATAMENTE

Causa: La coppia si discosta dalla linea di inviluppo coppia/numero di giri (valore troppo alto).

Rimedi:
- Verificare il collegamento tra motore e carico.
- Adattare la parametrizzazione secondo il carico.

F07925 Azionamento: Coppia/velocità fuori tolleranza

Valore di segnalazione: -

Oggetto azion.: SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Effetto: OFF1 (NESSUNO, OFF2, OFF3)

Tacitazione: IMMEDIATAMENTE

Causa: La coppia si discosta dalla linea di inviluppo coppia/numero di giri.

Rimedi:
- Verificare il collegamento tra motore e carico.
- Adattare la parametrizzazione secondo il carico.

A07926 Azionamento: Parametri linea di inviluppo non validi

Valore di segnalazione: Parametro: %1

Oggetto azion.: SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Effetto: NESSUNA

Tacitazione: NESSUNA

Causa: Per la curva di inviluppo della sorveglianza del carico vengono immessi valori dei parametri non validi.
Esistono le seguenti regole per le soglie del numeri di giri:
p2182 < p2183 < p2184
Esistono le seguenti regole per le soglie delle coppie:
p2185 > p2186
p2187 > p2188
p2189 > p2190
Valore di avviso (r2124, interpretazione decimale):
Numero del parametro con valore non valido.

Rimedi: Impostare i parametri per la sorveglianza del carico in base alle regole valide o disinserire la sorveglianza del carico (p2181 = 0, p2193 = 0).

A07927 Frenatura in DC attiva

Valore di segnalazione: -

Oggetto azion.: SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Effetto: NESSUNA

Tacitazione: NESSUNA

Causa: Il motore viene frenato in corrente continua. La frenatura in corrente continua è attiva.

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

1)
Un messaggio con reazione DCBRK è attivo. Il motore viene frenato con la corrente di frenatura p1232 per la durata in p1233. Se viene superata la soglia di arresto p1226, il processo di frenatura viene interrotto anticipatamente.
2)
La funzione di frenatura DC è stata attivata sull'ingresso binettore p1230 con la frenatura DC impostata (p1230 = 4). La corrente di frenata p1232 viene impressa fino a quando questo ingresso binettore diventa inattivo.

Rimedi: Nessuna operazione necessaria.
L'avviso scompare automaticamente una volta eseguita la frenatura in corrente continua.

F07928 Protezione di tensione interna attivata

Valore di segnalazione: -

Oggetto azion.: SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Effetto: OFF2

Tacitazione: IMMEDIATAMENTE

Causa: Il Motor Module segnala che il motore è cortocircuitato tramite i semiconduttori del Motor Module stesso (r1239.5 = 1). Gli impulsi non possono essere abilitati. La protezione di tensione interna è attivata (p1231 = 3).

Rimedi: Se il Motor Module supporta la protezione di tensione interna autonoma (r0192.10 = 1), il Motor Module determina autonomamente in base alla tensione del circuito intermedio se attivare o meno il cortocircuito dell'indotto.
Se la tensione del circuito intermedio supera 800 V, vengono attivati il cortocircuito dell'indotto e la reazione OFF2..
Se la tensione del circuito intermedio supera 450 V, il cortocircuito dell'indotto viene nuovamente rimosso.
Se il motore si trova ancora in un campo di numeri di giri critico, il cortocircuito dell'indotto viene riattivato non appena la tensione del circuito intermedio supera la soglia di 800 V.
Se la protezione di tensione interna autonoma è attiva (r1239.5 = 1) e la rete viene ripristinata (450 V < tensione del circuito intermedio < 800 V), il cortocircuito dell'indotto viene rimosso dopo 3 minuti.

F07930 Azionamento: Comando di frenatura errato

Valore di segnalazione: %1

Oggetto azion.: SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Effetto: OFF1 (NESSUNO, OFF2, OFF3)

Tacitazione: IMMEDIATAMENTE

Causa: La Control Unit ha rilevato un errore nel comando dei freni.
Valore di anomalia (r0949, interpretazione decimale):
10, 11: Errore durante il processo "Apertura freno".
- Freno non chiuso o rottura del conduttore (verificare se con p1278 = 1 il freno si apre).
- Cortocircuito verso terra.
20: Errore nello stato "Freno aperto".
- Cortocircuito nell'avvolgimento del freno.
30, 31: Errore durante il processo "Chiusura freno".
- Freno non chiuso o rottura del conduttore (verificare se con p1278 = 1 il freno si apre).
- Cortocircuito nell'avvolgimento del freno.
40: Errore nello stato "Freno chiuso".
50: Errore nel comando di frenatura della Control Unit o disturbo della comunicazione tra Control Unit e Motor Module (diagnostica del comando di frenatura).
80: Durante l'impiego del Safe Brake Adaptor (SBA) si è verificato un errore nel comando di frenatura della Control Unit.
Nota:
tutti i valori di anomalia possono avere le seguenti cause:
- Schermatura del cavo del motore non collegata correttamente.
- Difetto nel circuito di comando di frenatura del Motor Module.
Vedi anche: p1278 (Comando di frenatura, analisi diagnostica)

Rimedi: - Controllare la connessione del freno di stazionamento motore.
- Controllare il funzionamento del freno di stazionamento motore.
- Controllare se esistono anomalie nella comunicazione DRIVE-CLiQ tra la Control Unit e il Motor Module interessato ed eventualmente eseguire la diagnostica appropriata.
- Verificare la conformità EMC dell'installazione del quadro elettrico e della posa dei cavi (ad es. collegare la schermatura del cavo motore e dei conduttori dei freni alla lamiera di schermatura o avvitare il connettore motore sulla carcassa).
- Sostituire il Motor Module interessato.
Funzionamento con Safe Brake Module:

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

- Controllare il collegamento del Safe Brake Module.
- Sostituire il Safe Brake Module.
Funzionamento con Safe Brake Adapter (SBA):
- Verificare la connessione SBA, all'occorrenza sostituire l'SBA.
Vedi anche: p1215 (Freno di stazionamento motore, configurazione), p1278 (Comando di frenatura, analisi diagnostica)

A07931 (F, N) Il freno non si apre

Valore di segnalazione: -

Oggetto azion.: SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Effetto: NESSUNA

Tacitazione: NESSUNA

Causa: Questo avviso viene messo con r1229.4 = 1.
Vedi anche: p1216 (Freno di stazionamento motore, tempo di apertura), r1229 (Freno di stazionamento motore, parola di stato)

Rimedi: - Controllare la funzionalità del freno di stazionamento motore.
- Controllare il segnale di risposta (p1223).

Reazione a F: NESSUNO (OFF1, OFF2, OFF3)

Tacitazione per F: IMMEDIATAMENTE

Reazione a N: NESSUNA

Tacitazione per N: NESSUNA

A07932 Il freno non si chiude

Valore di segnalazione: -

Oggetto azion.: SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Effetto: NESSUNA

Tacitazione: NESSUNA

Causa: Questo avviso viene emesso con r1229.5 = 1.
Se r1229.5 = 1, OFF1/OFF3 viene soppresso per impedire un'accelerazione dell'azionamento da un carico in trazione, mentre OFF2 resta attivo.
Vedi anche: p1217 (Tempo di chiusura freno di stazionamento motore), r1229 (Freno di stazionamento motore, parola di stato)

Rimedi: - Controllare la funzionalità del freno di stazionamento motore.
- Controllare il segnale di risposta (p1222).

F07934 (N) Azionamento: S120 Combi - configurazione freno stazionamento motore

Valore di segnalazione: %1

Oggetto azion.: SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Effetto: NESSUNO (OFF1, OFF2, OFF3)

Tacitazione: IMMEDIATAMENTE (POWER ON)

Causa: In un Combi S120 è stato rilevato un freno di stazionamento motore collegato. Questo freno non è tuttavia esattamente associato ad un azionamento Combi e pertanto il comando freni non è (correttamente) configurato. Allo stesso modo non è consentito assegnare il freno al mandrino.
Valore di anomalia (r0949, interpretazione decimale):
0: Nessun freno di stazionamento motore è associato (p1215 = 0 o 3 su tutti gli azionamenti di avanzamento S120 Combi).
1: Più di un freno di stazionamento motore è assegnato (p1215 = 1 o 2 su più di un azionamento di avanzamento S120 Combi), oppure è presente più di un motore DRIVE-CLiQ con freno di stazionamento.
2: Il freno viene erroneamente assegnato al mandrino (p1215 = 1); ciò non è consentito.
3: Tentativo di abilitare per il mandrino la funzione "Comando freni sicuro" (SBC, p9602 = p9802 = 1). Questo non è consentito.

Rimedi: Verificare che il freno di stazionamento motore sia chiaramente associato ad un azionamento di avanzamento S120 Combi (p1215 = 1 o 2) e non al mandrino.

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

L'anomalia cessa solo quando il freno di stazionamento viene associato in maniera univoca ad uno degli azionamenti di avanzamento S120 Combi (p1215 = 1 o 2 per questo azionamento) e non al mandrino. A partire da questo momento il freno di stazionamento motore viene comandato da questo azionamento.
Vedi anche: p1215 (Freno di stazionamento motore, configurazione)

Reazione a N: NESSUNA

Tacitazione per N: NESSUNA

F07935 (N) Azionamento: Rilevato freno di stazionamento

Valore di segnalazione: %1

Oggetto azion.: SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Effetto: NESSUNO (OFF1, OFF2, OFF3)

Tacitazione: IMMEDIATAMENTE

Causa: È stato rilevato un freno di stazionamento con comando di frenatura non configurato (p1215 = 0).
Valore di anomalia (r0949, interpretazione decimale):
0:
La configurazione del comando di frenatura è stata impostata a "Freno di stazionamento motore come controllo sequenziale" (p1215 = 1) (solo alla prima messa in servizio).
1:
La configurazione del comando di frenatura è stata lasciata a "Nessun freno di stazionamento motore presente" (p1215 = 0).

Rimedi: Per il valore di anomalia = 0:
- Nessun rimedio necessario.
Per il valore di anomalia = 1:
- Modificare eventualmente la configurazione del freno di stazionamento (p1215 = 1, 2).
- Se questo valore di anomalia si presenta inaspettatamente, occorre verificare i collegamenti del motore per evitare il rischio di inversione.
Vedi anche: p1215 (Freno di stazionamento motore, configurazione)

Reazione a N: NESSUNA

Tacitazione per N: NESSUNA

F07950 (A) Azionamento: Parametri motore errati

Valore di segnalazione: Parametro: %1

Oggetto azion.: SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Effetto: NESSUNO

Tacitazione: IMMEDIATAMENTE

Causa: - I parametri del motore sono stati immessi in modo errato nell'ambito della messa in servizio (ad es. p0300 = 0, nessun motore).
- La resistenza di frenatura (p6811) non è ancora parametrizzata, la messa in servizio non può essere conclusa.
Valore di anomalia (r0949, interpretazione decimale):
Numero parametro interessato.
Per il valore di anomalia 307 i seguenti parametri motore possono essere errati:
p0304, p0305, p0307, p0308, p0309
Vedi anche: p0300, p0301, p0304, p0305, p0307, p0310, p0311, p0314, p0316, p0320, p0322, p0323

Rimedi: Confrontare i dati del motore con le indicazioni sulla targhetta dati ed eventualmente correggerli.
Vedi anche: p0300, p0301, p0304, p0305, p0307, p0310, p0311, p0314, p0316, p0320, p0322, p0323

Reazione a A: NESSUNA

Tacitazione per A: NESSUNA

F07955 Azionamento: Il motore è stato modificato

Valore di segnalazione: Parametro: %1

Oggetto azion.: SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Effetto: NESSUNO

Tacitazione: IMMEDIATAMENTE

Causa: Il numero di codice del motore attuale con DRIVE-CLiQ non corrisponde al numero memorizzato.

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

Valore di anomalia (r0949, interpretazione decimale):
numero del parametro errato.
Vedi anche: p0301 (Selezione numero di codice motore), r0302 (Numero codice motore con DRIVE-CLiQ)

Rimedi: Collegare il motore originale, reinserire la Control Unit (POWER ON) e uscire dalla messa in servizio rapida impostando p0010 = 0.
Oppure impostare p0300 = 10000 (caricamento dei parametri del motore con DRIVE-CLiQ) ed eseguire nuovamente la messa in servizio.
La messa in servizio rapida (p0010 = 1) viene chiusa automaticamente con p3900 > 0.
Se la messa in servizio rapida viene chiusa con p0010 = 0, non viene eseguito il calcolo automatico di regolazione (p0340 = 1).

F07956 (A) Azionamento: Codice motore non adatto al motore nell'elenco

Valore di segnalazione: %1

Oggetto azion.: SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Effetto: NESSUNO

Tacitazione: IMMEDIATAMENTE

Causa: Il codice del motore collegato con DRIVE-CLiQ non corrisponde ai tipi di motori possibili presenti nelle liste (vedere selezione in p0300).
Il motore collegato con DRIVE-CLiQ potrebbe non essere supportato da questa versione del firmware.
Valore di anomalia (r0949, interpretazione decimale):
Codice motore del motore collegato con DRIVE-CLiQ.
Nota:
Le prime tre cifre del codice del motore corrispondono generalmente al tipo di motore presente nelle liste.

Rimedi: Utilizzare un motore con DRIVE-CLiQ e un codice del motore adeguato.

Reazione a A: NESSUNA

Tacitazione per A: NESSUNA

A07965 (N) Azionamento: Salvataggio necessario

Valore di segnalazione: -

Oggetto azion.: SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Effetto: NESSUNA

Tacitazione: NESSUNA

Causa: L'offset dell'angolo di commutazione (p0431) è stato rideterminato e non ancora salvato.
Per applicare il nuovo valore in modo permanente, occorre eseguire il salvataggio in modo non volatile (p0971, p0977).
Vedi anche: p0431 (Offset angolo di commutazione), p1990 (Regolazione encoder, rilevamento offset angolo di commutazione)

Rimedi: Nessuna operazione necessaria.
Questo avviso scompare automaticamente dopo il salvataggio.
Vedi anche: p0971 (Oggetto di azionamento, salvataggio parametri), p0977 (Salvare tutti i parametri)

Reazione a N: NESSUNA

Tacitazione per N: NESSUNA

F07966 Azionamento: Verificare l'angolo di commutazione

Valore di segnalazione: -

Oggetto azion.: SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Effetto: OFF2 (NESSUNO)

Tacitazione: IMMEDIATAMENTE

Causa: Il valore attuale di velocità è stato invertito e il rispettivo offset dell'angolo di commutazione è diverso da zero e pertanto potenzialmente errato.

Rimedi: Verificare o ricalcolare l'offset dell'angolo di commutazione dopo l'inversione del valore attuale (p1990 = 1).

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

A07971 (N) Azionamento: Rilevamento dell'offset dell'angolo di commutazione attivato

Valore di segnalazione: -

Oggetto azion.: SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Effetto: NESSUNA

Tacitazione: NESSUNA

Causa: Il rilevamento automatico dell'offset dell'angolo di commutazione (regolazione encoder) è attivato (p1990 = 1).
Al successivo comando di inserzione viene eseguito il rilevamento automatico.
Con SERVO e in presenza dell'anomalia F07414 vale:
Il rilevamento dell'offset dell'angolo di commutazione viene attivato automaticamente (p1990 = 1) se in p1980 è impostato un metodo di identificazione della posizione dei poli.
Vedi anche: p1990 (Regolazione encoder, rilevamento offset angolo di commutazione)

Rimedi: Nessuna operazione necessaria.
L'avviso scompare automaticamente dopo che il rilevamento è stato concluso correttamente oppure quando si imposta p1990 = 0.

Reazione a N: NESSUNA

Tacitazione per N: NESSUNA

A07980 Azionamento: Misura in rotazione attivata

Valore di segnalazione: -

Oggetto azion.: SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Effetto: NESSUNA

Tacitazione: NESSUNA

Causa: La misura in rotazione è attivata. Nella misura in rotazione il motore può essere accelerato fino al numero di giri massimo e con la coppia massima. Sono attivi solo il limite di corrente parametrizzato (p0640) e il numero di giri massimo (p1082). Il comportamento del motore può essere influenzato mediante il blocco di direzione (p1959.14, p1959.15) e il tempo di accelerazione/decelerazione (p1958).
Al successivo comando di inserzione viene eseguita la misura in rotazione.
Vedi anche: p1960 (Selezione misura in rotazione)

Rimedi: Nessuna operazione necessaria.
L'avviso scompare automaticamente dopo che la misura in rotazione è stata conclusa correttamente oppure quando si imposta p1960 = 0.
Nota:
Se avendo selezionato l'identificazione dei dati motore si esegue un POWER ON o un avvio a caldo, la richiesta di identificazione dei dati motore va perduta e dovrà essere di nuovo selezionata manualmente dopo l'avviamento.

F07990 Azionamento: Identificazione dati motore errata

Valore di segnalazione: %1

Oggetto azion.: SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Effetto: OFF2 (NESSUNO, OFF1)

Tacitazione: IMMEDIATAMENTE

Causa: Durante l'identificazione si è verificata un'anomalia.
Valore di anomalia (r0949, interpretazione decimale):
1: È stato raggiunto il valore della limitazione di corrente.
2: Resistenza statorica rilevata al di fuori del campo previsto 0.1 ... 100 % di Zn.
3: Resistenza rotore rilevata al di fuori del campo previsto 0.1 ... 100 % di Zn.
4: Reattanza statorica rilevata al di fuori del campo previsto 50 ... 500 % di Zn.
5: Reattanza principale rilevata al di fuori del campo previsto 50 ... 500 % di Zn.
6: La costante di tempo del rotore identificata si trova al di fuori dell'intervallo previsto 10 ms ... 5 s.
7: Reattanza di dispersione globale rilevata al di fuori del campo previsto 4 ... 50 % di Zn.
8: Reattanza di dispersione statorica rilevata al di fuori del campo previsto 2 ... 50 % di Zn.
9: Reattanza di dispersione rotore rilevata al di fuori del campo previsto 2 ... 50 % di Zn.
10: Commutazione del set di dati durante l'identificazione dei dati motore.
11: L'albero motore si muove.
20: La tensione di soglia identificata delle valvole a semiconduttori si trova al di fuori dell'intervallo previsto 0 ... 10 V.
30: Regolatore di corrente nella limitazione di tensione.
40: Almeno una identificazione è errata. I parametri identificati non vengono accettati per ragioni di incoerenza.

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

50: La frequenza impulsi non è realizzabile con la velocità di campionamento impostata del regolatore di corrente.
Nota:
Le percentuali si riferiscono all'impedenza nominale del motore:
Zn = Vmot.nom / sqrt(3) / Imot,nom
101: L'ampiezza della tensione è insufficiente per la misura anche al 30% dell'ampiezza massima di corrente.
102, 104: Limitazione di tensione durante la misura dell'induttanza.
103: Frequenza massima superata durante la misura dell'induttanza in rotazione.
110: Motore non sincronizzato fine prima della misura in rotazione.
111: La tacca di zero non arriva entro 2 giri.
112: La sincronizzazione fine non avviene entro 8 secondi dopo il superamento della tacca di zero.
113: Il limite di potenza, coppia o corrente è zero.
115: Controllo V/f attivo
120: Errore nell'analisi dell'induttanza principale.
125: Resistenza dei cavi maggiore della resistenza totale.
126: Induttanza addizionale maggiore dell'induttanza di dispersione totale.
127: Induttanza di dispersione identificata negativa.
128: Induttanza dello statore identificata negativa.
129: Resistenza del rotore identificata negativa.
130: Commutazione del set di dati dell'azionamento durante l'identificazione dei dati del motore.
140: Il canale del valore di riferimento blocca entrambe le direzioni.
160: Tempo di accelerazione troppo breve durante la determinazione del momento kT, di inerzia o di riluttanza oppure tempo di avvio troppo lungo.
173: Problema interno.
180: Numero di giri di identificazione (numero di giri massimo, numero di giri nominale, 0.9 x p0348) inferiore a p1755.
190: Valore di riferimento del numero di giri diverso da zero.
191: Il valore attuale del numero di giri zero non viene raggiunto.
192: Il valore di riferimento del numero di giri zero non viene raggiunto.
193: Movimento non ammesso del motore nell'identificazione degli errori di riproduzione della tensione.
194: Coppia aggiuntiva (r1515) diversa da zero.
195: Regolazione coppia attiva.
200, 201: Identificazione impossibile della caratteristica di errori di riproduzione della tensione del convertitore (p1952, p1953).

Rimedi:

Per il valore di anomalia = 0:
- Controllare se il motore è collegato correttamente. Rispettare il tipo di circuito (stella-triangolo).

Per il valore di anomalia = 1 ... 40:
- Controllare se i dati motore sono inseriti correttamente in p0300, p0304 ... p0311.
- La potenza del motore e quella del Motor Module sono adeguatamente proporzionate? Il rapporto tra Motor Module e corrente nominale del motore non deve essere inferiore a 0.5 o maggiore di 4.
- Controllare il tipo di circuito (stella-triangolo).

Per il valore di anomalia = 2:
- Per circuiti paralleli: controllare il sistema di avvolgimento del motore in p7003. Se per parti di potenza collegate in parallelo viene specificato un motore con sistema a un avvolgimento (p7003 = 0) nonostante sia presente un sistema a più avvolgimenti, gran parte della resistenza dello statore viene interpretata come resistenza di alimentazione e registrata in p0352.

Per il valore di anomalia = 4, 7:
- Controllare se le induttanze in p0233 e p0353 sono state immesse correttamente.
- Controllare se il motore è stato collegato correttamente (stella/triangolo).

Per il valore di anomalia = 50:
- Ridurre la velocità di campionamento del regolatore di corrente.

Per il valore di anomalia = 101:
- Aumentare limite di corrente (p0640) o limite di coppia (p1520, p1521).
- Controllare il guadagno del regolatore di corrente (p1715).
- Ridurre il tempo di campionamento del regolatore di corrente (p0115).
- La completa identificazione della caratteristica L può essere impossibile, perché l'ampiezza di corrente necessaria è eccessiva.
- Escludere la misura (p1909, p1959).

Per il valore di anomalia = 102, 104:
- Ridurre il limite di corrente (p0640).
- Controllare il guadagno P del regolatore di corrente.
- Escludere la misura (p1909, p1959).

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

Per il valore di anomalia = 103:
- Aumentare il momento d'inerzia esterno (se possibile).
- Ridurre il tempo di campionamento del regolatore di corrente (p0115).
- Escludere la misura (p1909, p1959).
Per il valore di anomalia = 110:
- Prima della misura in rotazione far passare il motore sulla tacca di zero.
Per il valore di anomalia = 111:
- L'encoder potrebbe non avere la tacca di zero. Correggere l'impostazione in p0404.15.
- Il numero di tacche immesse per l'encoder è errato. Correggere l'impostazione in p0408.
- Se il segnale della tacca zero è difettoso, sostituire l'encoder.
Per il valore di anomalia = 112:
- Aggiornare il software dell'encoder.
Per il valore di anomalia = 113:
- Controllare i limiti (p0640, p1520, p1521, p1530, p1531), correggere i valori zero.
Per il valore di anomalia = 115:
- Deselezionare il controllo V/f (p1317 = 0).
Per il valore di anomalia = 120:
- Controllare il guadagno P del regolatore corrente (p1715) ed eventualmente diminuirlo.
- Aumentare la frequenza degli impulsi (p1800).
Per il valore di anomalia = 125:
- Ridurre la resistenza dei cavi (p0352).
Per il valore di anomalia = 126:
- Ridurre l'induttanza addizionale (p0353).
Per le anomalie 127, 128, 129:
- Il regolatore di corrente potrebbe oscillare. Prima della misura successiva ridurre p1715.
Per il valore di anomalia = 130:
- Durante l'identificazione del motore non avviare alcuna commutazione di set di dati dell'azionamento.
Per il valore di anomalia = 140:
- Prima della misura abilitare almeno una direzione (p1110 = 0 oppure p1111 = 0 oppure p1959.14 = 1 oppure p1959.15 = 1).
Per il valore di anomalia = 160:
- Prolungare il tempo di accelerazione per determinare il momento kT, di inerzia o di riluttanza, ad es. aumentando il n. di giri massimo (p1082), aumentando il momento di inerzia o diminuendo la corrente max. (p0640).
- Nel funzionamento senza encoder con momento di inerzia del carico, parametrizzare quest'ultimo (p1498).
- Ridurre il tempo di avvio (p1958).
- Aumentare il guadagno P del regolatore di velocità (p1460).
- Escludere la misura (p1959).
Per il valore di anomalia = 173:
-
Per il valore di anomalia = 180:
- Aumentare il numero di giri max. (p1082).
- Ridurre p1755.
- Escludere la misura (p1909, p1959).
Per il valore di anomalia = 190:
- Impostare a zero il valore di riferimento del numero di giri.
Per il valore di anomalia = 191:
- Non avviare l'identificazione dei dati sul motore ancora rotante.
Per il valore di anomalia = 192:
- Controllare la regolazione del numero di giri (il motore bloccato o la regolazione non funziona).
- Controllare il senso di rotazione in p1215 = 1, 3 (freno come controllo sequenziale) (p0410.0).
- Mantenere le abilitazioni durante la misura.
- Liberare il motore da carichi in trazione.
- Aumentare la corrente max. (p0640).
- Ridurre il numero di giri max. (p1082).
- Escludere la misura (p1959).
Per il valore di anomalia = 193:
- Il motore si è mosso elettricamente di oltre 5 ° (r0093). Bloccare il motore su uno di questi angoli polari (r0093): 90°, 210° o 330° (+/-5°) e avviare l'identificazione.
Per il valore di anomalia = 194:
- Escludere tutte le coppie aggiuntive (ad es. CI: p1511).
- Per gli assi sospesi: bloccare il motore su uno di questi angoli polari (r0093): 90°, 210° o 330° (+/-1°) e avviare l'identificazione.
Per il valore di anomalia = 195:
- Disattivare la regolazione della coppia (p1300 = 21 o 20, o impostare la sorgente del segnale in p1501 al segnale 0).

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

Per il valore di anomalia = 200, 201:
- Impostare la frequenza impulsi a 0.5 x frequenza del regolatore di corrente (ad es. 4 kHz con clock del regolatore di 125 µs).
- Accorciare i cavi tra Motor Module e motore.
- Leggere i valori di misura (r1950, r1951) e stabilire a occhio i valori adatti per p1952, p1953.

A07991 (N) Azionamento: Identificazione dati motore attivata

Valore di segnalazione: -

Oggetto azion.: SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Effetto: NESSUNA

Tacitazione: NESSUNA

Causa: L'identificazione dei dati motore è attivata.
Al successivo comando di inserzione viene eseguita l'identificazione dei dati motore.
Vedi anche: p1910 (Identificazione dati motore da fermo), p1960 (Selezione misura in rotazione)

Rimedi: Nessuna operazione necessaria.
L'avviso scompare automaticamente dopo che l'identificazione dei dati motore è stata conclusa correttamente oppure quando si imposta p1910 = 0 o p1960 = 0.
Se avendo selezionato l'identificazione dei dati motore si esegue un POWER ON o un avvio a caldo, la richiesta di identificazione dei dati motore va perduta e dovrà essere di nuovo selezionata manualmente dopo l'avviamento.

Reazione a N: NESSUNA

Tacitazione per N: NESSUNA

F07993 Azionamento: Direzione del campo rotante o inversione del valore attuale dell'encoder errata

Valore di segnalazione: -

Oggetto azion.: SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Effetto: OFF2 (NESSUNO)

Tacitazione: IMMEDIATAMENTE

Causa: La direzione del campo rotante o il valore attuale dell'encoder ha un segno errato. L'inversione del valore attuale (p0410) è stata modificata automaticamente dall'identificazione dei dati del motore per impostare correttamente il senso di rotazione. Questo può provocare una variazione della direzione di rotazione.
Nota:
Per tacitare questa anomalia occorre prima confermare la correttezza della direzione di rotazione con p1910 = -2.

Rimedi: Verificare la direzione di rotazione (anche per il regolatore di posizione, se presente).
Se la direzione di rotazione è corretta:
Non sono necessarie altri provvedimenti (tranne p1910 = -2 e tacitazione dell'anomalia).
Se la direzione di rotazione è errata:
Per modificare la direzione di rotazione occorre invertire due fasi e ripetere l'identificazione del motore.

F07995 Azionamento: Identificazione posizione dei poli fallita

Valore di segnalazione: %1

Oggetto azion.: SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Effetto: OFF2

Tacitazione: IMMEDIATAMENTE

Causa: L'identificazione della posizione dei poli è fallita.
Valore di anomalia (r0949, interpretazione decimale):
1: Non viene prodotta corrente.
2: La corrente iniziale non è uguale a zero.
3: Il percorso massimo impostato è stato superato (p1981).
4x: Il segnale di misura non consente un'interpretazione univoca.
5: La corrente massima è stata superata durante la misura.
6: La misura della corrente deve essere ricalibrata.
7x: Il Sensor Module non supporta l'identificazione della posizione dei poli.
8: La corrente di identificazione dei poli necessaria è superiore alla corrente massima.
9: La corrente di identificazione della posizione dei poli impostata è nulla.
10: Commutazione del set di dati durante l'identificazione della posizione dei poli.

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

11: La regolazione encoder per la determinazione dell'angolo di commutazione è attiva (p1990 = 1) e l'encoder senza tacca di zero non è sincronizzato in modo fine oppure non ha dati validi.
100: Identificazione della posizione dei poli basata sul movimento, la 1ª e la 2ª misura differiscono. Motore bloccato o corrente (p1993) troppo bassa.
101: Identificazione della posizione dei poli basata sul movimento, movimento insufficiente, motore bloccato o corrente (p1993) troppo bassa.
102: Identificazione della posizione dei poli basata sul movimento, freno presente e chiuso. L'identificazione della posizione dei poli basata sul movimento non è ammessa in collegamento con il freno.
103: Identificazione della posizione dei poli senza encoder basata sul movimento.
104: Identificazione della posizione dei poli basata sul movimento, il valore attuale del numero di giri non è uguale a zero dopo il tempo di assestamento.
200: Identificazione della posizione dei poli basata sull'elasticità, errore interno nel calcolo arco-tangente (0/0).
201: Identificazione della posizione dei poli basata sull'elasticità, troppo pochi punti di misura valutabili.
202: Identificazione della posizione dei poli basata sull'elasticità, valore aberrante nella serie di misura.
203: Identificazione della posizione dei poli basata sull'elasticità, torsione massima senza corrente.
204: Identificazione della posizione dei poli basata sull'elasticità, nessun fronte positivo trovato.
205: Identificazione della posizione dei poli basata sull'elasticità, il risultato della trasformata di Fourier differenzia più di 480 ° el. / p3093 di valutazione grossolana.
206: Identificazione della posizione dei poli basata sull'elasticità, il test di plausibilità non è riuscito.
207: Identificazione della posizione dei poli basata sull'elasticità, nessun valore di misura negativo trovato.
È possibile che tutti i valori di misura siano identici. Non è stato possibile raggiungere l'escursione prevista poiché il valore previsto è troppo elevato o la corrente prodotta non è sufficiente.
208: Identificazione della posizione dei poli basata sull'elasticità, la corrente di misura è 0.
209: Identificazione della posizione dei poli basata sull'elasticità, il percorso massimo impostato è stato superato (p3095).
210: Identificazione della posizione dei poli senza encoder basata sull'elasticità.
250 ... 260:
Identificazione della posizione dei poli basata sull'elasticità, sono stati eseguiti più di 3 tentativi e si è verificato il valore di anomalia 200 ... 210.
Esempio:
Valore di anomalia = 253 --> più di 3 tentativi e valore di anomalia 203.

Rimedi:

Per il valore di anomalia = 1:
- Controllare la connessione del motore e la tensione del circuito intermedio.
- Per i seguenti parametri impostare valori opportuni e diversi da zero (p0325, p0329).
Per il valore di anomalia = 1, 2:
- Nel caso di un carico di tempo di calcolo elevato (ad es. 6 azionamenti con Safety Integrated), impostare il tempo morto di calcolo del regolatore di corrente su transfer posticipati (p0117 = 3).
Per il valore di anomalia = 3:
- Aumentare il percorso massimo (p1981).
- Ridurre le correnti per l'identificazione della posizione dei poli (p0325, p0329).
- Arrestare il motore per eseguire l'identificazione della posizione dei poli.
Per il valore di anomalia = 5:
- Ridurre le correnti per l'identificazione della posizione dei poli (p0325, p0329).
Per il valore di anomalia = 6:
- Far ricalibrare il Motor Module.
Per il valore di anomalia = 8:
- Ridurre le correnti per l'identificazione della posizione dei poli (p0325, p0329, p1993).
- La parte di potenza non può condurre la corrente di identificazione della posizione dei poli necessaria (p0209 < p0329, p0325, p1993), sostituire la parte di potenza con una parte di potenza con corrente massima più elevata.
Per il valore di anomalia = 9:
- Nella corrente di identificazione della posizione dei poli (p0329, p0325, p1993) è stato immesso un valore diverso da zero.
Per il valore di anomalia = 10:
- Durante l'identificazione della posizione dei poli non avviare alcuna commutazione di set di dati.
Per il valore di anomalia = 11:
- Per encoder incrementali senza commutazione con tacca di zero (p0404.15 = 0) non è necessario effettuare la regolazione dell'encoder per la determinazione dell'angolo di commutazione (p1990 = 1). In questo caso occorre deselezionare nuovamente la funzione (p1990 = 0) oppure, in caso di encoder con tacca di zero adatta, selezionare la commutazione con tacca di zero (p0404.15 = 1).
- Per encoder assoluti eseguire la regolazione dell'encoder per la determinazione dell'angolo di commutazione (p1990 = 1) solo se l'encoder fornisce un'informazione per la commutazione ed è sincronizzato in modo fine (p1992.8 = 1 e p1992.10 = 1). L'encoder può essere in sosta, disattivato (p0145), non pronto all'inserzione oppure segnala un'anomalia.

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

- Deselezionare la regolazione dell'encoder per la determinazione dell'angolo di commutazione (impostare p1990 = 0).
Per il valore di anomalia = 40 ... 49:
- Aumentare le correnti per l'identificazione della posizione dei poli (p0325, p0329).
- Arrestare il motore per eseguire l'identificazione della posizione dei poli.
- Scegliere un altro metodo per eseguire l'identificazione della posizione dei poli (p1980).
- Utilizzare un motore, un encoder assoluto o sensori Hall diversi.
Per il valore di anomalia = 70 ... 79:
- Aggiornare il software nel Sensor Module.
Per il valore di anomalia = 100, 101:
- Accertarsi che il motore possa muoversi liberamente.
- Aumentare la corrente per l'identificazione della posizione dei poli basata sul movimento (p1993).
Per il valore di anomalia = 102:
- Se il motore deve funzionare con freno: selezionare un altro metodo per l'identificazione della posizione dei poli (p1980).
- Se il motore deve funzionare senza freno: aprire il freno (p1215 = 2).
Per il valore di anomalia = 103:
- L'identificazione della posizione dei poli basata sul movimento può essere eseguita solo con encoder. Collegare l'encoder oppure selezionare un altro metodo per l'identificazione della posizione dei poli (p1980).
Per il valore di anomalia = 104:
- Aumentare il tempo di livellamento per l'identificazione della posizione dei poli basata sul movimento (p1997).
- Aumentare il tempo di salita per l'identificazione della posizione dei poli basata sul movimento (p1994).
- Verificare il guadagno per l'identificazione della posizione dei poli basata sul movimento (p1995).
- Verificare il tempo dell'azione integratrice per l'identificazione della posizione dei poli basata sul movimento (p1996).
- In caso di encoder motore con traccia A/B rettangolo (p0404.3 = 1) e misura del tempo del fronte (p0430.20 = 0), disattivare il tempo dell'azione integratrice (p1996 = 0).
Per il valore di anomalia = 200:
- Verificare l'impostazione dei parametri (p3090 ... p3096).
Per il valore di anomalia = 201:
- Verificare l'impostazione dei parametri (p3090 ... p3096).
- Ridurre p3094.
Per il valore di anomalia = 202:
- Verificare l'impostazione dei parametri (p3090 ... p3096).
- Si è verificata un'anomalia durante l'identificazione. Ripetere la misurazione.
- Verificare il freno o il suo comando.
Per il valore di anomalia = 203:
- Verificare il freno o il suo comando.
- Controllare la corrente di misura (p3096).
- Aumentare p3094.
Per il valore di anomalia = 204:
- Verificare l'impostazione dei parametri (p3090 ... p3096).
Per il valore di anomalia = 205:
- Verificare l'impostazione dei parametri (p3090 ... p3096).
Per il valore di anomalia = 206:
- Verificare l'impostazione dei parametri (p3090 ... p3096).
- Si è verificata un'anomalia durante l'identificazione. Ripetere la misurazione.
- Verificare il freno o il suo comando.
Per il valore di anomalia = 207:
- Ridurre l'escursione prevista (p3094).
- Aumentare la corrente di misura (p3096).
Per il valore di anomalia = 208:
- Impostare la corrente di misura (p3096).
Per il valore di anomalia = 209:
- Verificare l'impostazione del parametro p3095.
- Verificare il freno o il suo comando.
Per il valore di anomalia = 210:
- L'identificazione della posizione dei poli basata sull'elasticità può essere eseguita solo con encoder. Collegare l'encoder oppure selezionare un altro metodo per l'identificazione della posizione dei poli (p1980).
Per il valore di anomalia = 250 ... 260:
- Verificare l'impostazione dei parametri (p3090 ... p3096, p1980).

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

F07996 Azionamento: Identificazione posizione dei poli non avvenuta

Valore di segnalazione: -

Oggetto azion.: SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Effetto: ENCODER (OFF2)

Tacitazione: IMMEDIATAMENTE

Causa: Durante il funzionamento è stata eseguita una commutazione del modo operativo che rende necessaria un'identificazione della posizione dei poli e che non può essere eseguita in questo stato.
- L'azionamento è stato commutato al volo dalla modalità senza encoder a quella con encoder, senza eseguire un'identificazione della posizione dei poli. p1404 ha un valore compreso tra zero e la velocità massima e sono stati abilitati gli impulsi nel campo di velocità superiore a p1404, senza aver prima eseguito un'identificazione della posizione dei poli nel funzionamento con encoder.
- Durante il funzionamento è stata eseguita una commutazione EDS su un encoder per il quale è necessaria un'identificazione della posizione dei poli. Tuttavia essa non è ancora stata eseguita (p1982 = 1 o 2 e p1992.7 = 0).

Rimedi: - In caso di commutazione al volo tra il funzionamento con e senza encoder con identificazione della posizione dei poli dopo POWER ON o messa in servizio (p0010 diverso da zero) abilitare gli impulsi una volta a numero di giri zero. In questo modo viene eseguita l'identificazione della posizione dei poli e il risultato è disponibile per l'esercizio.
- Eseguire la commutazione EDS con il blocco impulsi o, prima della commutazione, eseguire un'identificazione della posizione dei poli con questo set di dati.

A07999 Azionamento: Impossibile attivare l'identificazione dei dati motore

Valore di segnalazione: %1

Oggetto azion.: SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Effetto: NESSUNA

Tacitazione: NESSUNA

Causa: Su un oggetto di azionamento SERVO è abilitata la regolazione. Per poter selezionare l'identificazione dati motore, occorre che per tutti gli oggetti di azionamento SERVO sia applicata la cancellazione impulsi.
Valore di anomalia (r0949, interpretazione decimale):
Oggetto di azionamento con regolazione abilitata.

Rimedi: Su tutti gli azionamenti rimuovere l'abilitazione impulsi e riattivare l'identificazione dati motore.

F08510 (A) COMM BOARD: Dati di configurazione di invio non validi

Valore di segnalazione: %1

Oggetto azion.: CU_S110-CAN, CU_S110-DP, CU_S110-PN

Effetto: NESSUNO

Tacitazione: IMMEDIATAMENTE

Causa: I dati di configurazione di invio non sono stati accettati da COMM BOARD.
Valore di anomalia (r0949, interpretazione decimale):
Valore di ritorno della verifica dei dati di configurazione di invio.

Rimedi: Controllare i dati di configurazione di invio.

Reazione a A: NESSUNA

Tacitazione per A: NESSUNA

A08526 (F) PROFINET: nessun collegamento ciclico

Valore di segnalazione: -

Oggetto azion.: CU_S110-CAN, CU_S110-DP, CU_S110-PN

Effetto: NESSUNA

Tacitazione: NESSUNA

Causa: Non è presente nessun collegamento con un controller PROFINET.

Rimedi: Realizzare il collegamento ciclico e attivare il controller con funzionamento ciclico.
Verificare i parametri "Name of Station" e "IP of Station" (r61000, r61001).

Reazione a F: NESSUNO

Tacitazione per F: IMMEDIATAMENTE

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

A08565 CBE20: Errore di coerenza nei parametri di impostazione

Valore di segnalazione: -

Oggetto azion.: CU_S110-CAN, CU_S110-DP, CU_S110-PN

Effetto: NESSUNA

Tacitazione: NESSUNA

Causa: Nell'attivazione della configurazione (p8925 = 1) per l'interfaccia PROFINET è stato rilevato un errore di coerenza. La configurazione impostata attualmente non è stata attivata.
Cause possibili:
- Indirizzo IP, subnet mask o default gateway non corretto.
- Indirizzo IP o nome della stazione doppio nella rete.
- Il nome della stazione contiene caratteri non validi, ecc.
Vedi anche: p8920 (PN Name of Station), p8921 (PN IP Address of Station), p8922 (PN Default Gateway of Station), p8923 (PN Subnet Mask of Station)

Rimedi: Controllare, eventualmente correggere e attivare la configurazione dell'interfaccia desiderata (p8920 e seguenti) (p8925 = 1).
Vedi anche: p8925 (PN Configurazione interfaccia)

F08700 (A) CAN: Comunicazione errata

Valore di segnalazione: %1

Oggetto azion.: Tutti gli oggetti

Effetto: OFF3 (NESSUNO, OFF1, OFF2)

Tacitazione: IMMEDIATAMENTE

Causa: Si è verificato un errore nella comunicazione CAN.
Valore di anomalia (r0949, interpretazione decimale):
1: Il contatore errori per i telegrammi di invio ha superato il valore BUS OFF 255. Il controller CAN viene disinserito dal bus.
- Cortocircuito del cavo del bus.
- Velocità di trasmissione errata.
- Bit Timing errato.
2: Lo stato del nodo CAN non è stato più richiesto dal master per un periodo di tempo maggiore del "Life Time". Il "Life Time" si ottiene moltiplicando il "Guard Time" (p8604[0]) per il "Life Time Factor" (p8604[1]).
- Cavo del bus interrotto.
- Cavo del bus non collegato.
- Velocità di trasmissione errata.
- Bit Timing errato.
- Anomalia nel master.
Nota:
La reazione di anomalia può essere impostata liberamente tramite p8641.
Vedi anche: p8604 (CAN Node Guarding), p8641 (CAN Abort Connection Option Code)

Rimedi: - Controllare il cavo del bus.
- Controllare la velocità di trasmissione (p8622).
- Controllare il Bit Timing (p8623).
- Controllare il master.
Il controller CAN deve essere riavviato manualmente con p8608 = 1 dopo l'eliminazione della causa dell'errore.
Vedi anche: p8608 (CAN Clear Bus Off Error), p8622 (CAN Bitrate), p8623 (CAN Bit Timing selection)

Reazione a A: NESSUNA

Tacitazione per A: NESSUNA

F08701 CAN: Passaggio stato NMT

Valore di segnalazione: %1

Oggetto azion.: Tutti gli oggetti

Effetto: OFF3

Tacitazione: IMMEDIATAMENTE

Causa: Si è verificato un passaggio di stato CANopen NMT da "Operational" a "Pre-Operational" o a "Stopped".

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

Valore di anomalia (r0949, interpretazione decimale):
1: CANopen NMT passaggio di stato da "Operational" a "Pre-Operational".
2: CANopen NMT passaggio di stato da "Operational" a "Stopped".
Nota:
In stato NMT "Pre-Operational" non si possono trasferire dati di processo, mentre in stato NMT "Stopped" non si possono trasferire né dati di processo né dati di service.

Rimedi: Nessuna operazione necessaria.
Tacitare l'anomalia e proseguire.

F08702 (A) CAN: Timeout RPDO

Valore di segnalazione: -

Oggetto azion.: Tutti gli oggetti

Effetto: OFF3 (NESSUNO, OFF1, OFF2)

Tacitazione: IMMEDIATAMENTE

Causa: Il tempo di sorveglianza dei telegrammi CANopen RPDO è scaduto perché il collegamento del bus si è interrotto oppure CANopen Master è stato disinserito.
Vedi anche: p8699 (Tempo di sorveglianza CAN RPDO)

Rimedi:
- Controllare il cavo del bus.
- Controllare il master.
- Eventualmente aumentare il tempo di sorveglianza (p8699).

Reazione a A: NESSUNA

Tacitazione per A: NESSUNA

A08751 CAN: Perd telegr

Valore di segnalazione: -

Oggetto azion.: Tutti gli oggetti

Effetto: NESSUNA

Tacitazione: NESSUNA

Causa: Il controller CAN ha perso un'informazione in ricezione.

Rimedi: Ridurre i tempi ciclo delle segnalazioni in arrivo.

A08752 CAN: Contatore errori per Error Passive superato

Valore di segnalazione: -

Oggetto azion.: Tutti gli oggetti

Effetto: NESSUNA

Tacitazione: NESSUNA

Causa: Il contatore errori per i telegrammi di invio e di ricezione ha superato il valore 127.

Rimedi:
- Controllare il cavo del bus.
- Impostare una velocità di trasmissione più elevata (p8622).
- Controllare ed eventualmente ottimizzare il Bit Timing (p8623).

Vedi anche: p8622 (CAN Bitrate), p8623 (CAN Bit Timing selection)

A08753 CAN: Overflow del buffer dei messaggi

Valore di segnalazione: %1

Oggetto azion.: Tutti gli oggetti

Effetto: NESSUNA

Tacitazione: NESSUNA

Causa: Overflow di un buffer messaggi.
Valore di avviso (r2124, interpretazione decimale):
1: Overflow del buffer di invio aciclico (buffer di risposta SDO).
2: Overflow del buffer di ricezione aciclico (buffer di ricezione SDO).
3: Overflow del buffer di invio ciclico (buffer di invio PDO).

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

Rimedi: - Controllare il cavo del bus.
- Impostare una velocità di trasmissione più elevata (p8622).
- Verificare ed eventualmente ottimizzare il Bit Timing (p8623).
Valore di avviso = 2:
- Ridurre i tempi ciclo delle segnalazioni in arrivo SDO.
- Richiesta SDO dal master solo dopo la conferma SDO della richiesta SDO precedente.
Vedi anche: p8622 (CAN Bitrate), p8623 (CAN Bit Timing selection)

A08754 CAN: Modo di comunicazione errato

Valore di segnalazione: -

Oggetto azion.: Tutti gli oggetti

Effetto: NESSUNA

Tacitazione: NESSUNA

Causa: In modalità "Operational" è stato fatto un tentativo di modifica dei parametri p8700 ... p8737.

Rimedi: Passare alla modalità "Pre-Operational" oppure "Stopped".

A08755 CAN: Oggetto non mappabile

Valore di segnalazione: -

Oggetto azion.: Tutti gli oggetti

Effetto: NESSUNA

Tacitazione: NESSUNA

Causa: L'oggetto CANopen non è previsto per il mapping del PDO (Process Data Object).

Rimedi: Utilizzare un oggetto CANopen previsto per il mapping del PDO oppure immettere 0.
Il mapping può essere eseguito per i seguenti oggetti nel Receive Process Data Object (RPDO) o nel Transmit Process Data Object (TPDO):
- RPDO: 6040 hex, 6060 hex, 60FF hex, 6071 hex; 5800 hex - 580F hex; 5820 hex - 5827 hex
- TPDO: 6041 hex, 6061 hex, 6063 hex, 6069 hex, 606B hex, 606C hex, 6074 hex; 5810 hex - 581F hex; 5830 hex - 5837 hex
È possibile mappare solo il sottoindice 0 degli oggetti specificati.
Nota:
Non è possibile impostare correttamente il COB-ID finché permane A08755.

A08756 CAN: Superato numero byte mappati

Valore di segnalazione: -

Oggetto azion.: Tutti gli oggetti

Effetto: NESSUNA

Tacitazione: NESSUNA

Causa: Il numero di byte degli oggetti mappati supera le dimensioni dei telegrammi per i dati utili. Sono ammessi al massimo 8 byte.

Rimedi: Mappare meno oggetti oppure oggetti con un tipo di dati più ridotto.
Vedi anche: p8710, p8711, p8712, p8713, p8714, p8715, p8716, p8717, p8730, p8731, p8732, p8733, p8734, p8735, p8736, p8737

A08757 CAN: Impostare COB-ID non valido

Valore di segnalazione: -

Oggetto azion.: Tutti gli oggetti

Effetto: NESSUNA

Tacitazione: NESSUNA

Causa: Nel funzionamento online è necessario che il corrispondente COB-ID venga impostato come non valido prima del mapping.

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

Esempio:
Il mapping per RPDO 1 deve essere modificato (p8710[0]).
--> Impostare p8700[0] = C00006E0 hex (COB-ID non valido)
--> Impostare p8710[0] come desiderato
--> p8700[0] Inserire il COB-ID valido

Rimedi: Impostare il COB-ID come non valido.

A08759 CAN: COB-ID PDO già presente

Valore di segnalazione: -

Oggetto azion.: Tutti gli oggetti

Effetto: NESSUNA

Tacitazione: NESSUNA

Causa: È stato assegnato un COB-ID PDO già esistente.

Rimedi: Scegliere un altro COB-ID di PDO.

A13000 Diritti di licenza insufficienti

Valore di segnalazione: %1

Oggetto azion.: Tutti gli oggetti

Effetto: NESSUNA

Tacitazione: NESSUNA

Causa:
- Nell'apparecchio di azionamento vengono utilizzate opzioni con obbligo di licenza e la licenza non è sufficiente.
- Si è verificato un errore nella verifica della licenza esistente.

Valore di avviso (r2124, interpretazione decimale):
0:
La licenza esistente non è sufficiente.
1:
Non è stato possibile determinare una licenza sufficiente perché la scheda di memoria con i dati di licenza necessari è stata rimossa durante il funzionamento.
2:
Non è stata trovata una licenza sufficiente perché nella scheda di memoria non vi sono dati di licenza.
3:
Non è stato possibile determinare una licenza sufficiente perché vi è un errore di checksum nella License Key.
4:
Durante la verifica della licenza si è verificato un errore interno.

Rimedi:
Valore di avviso = 0:
Occorre procurarsi e attivare licenze aggiuntive (p9920, p9921).
Valore di avviso = 1:
Reinserire la scheda di memoria adatta nell'impianto disattivato.
Valore di avviso = 2:
Immettere e attivare la License Key (p9920, p9921).
Valore di avviso = 3:
Confrontare la License Key immessa (p9920) con la License Key sul Certificate of License.
Immettere nuovamente e attivare la License Key (p9920, p9921).
Valore di avviso = 4:
- Eseguire un POWER ON.
- Aggiornare il firmware a una nuova versione.
- Contattare la hotline.

A13001 Checksum di licenza errata

Valore di segnalazione: -

Oggetto azion.: Tutti gli oggetti

Effetto: NESSUNA

Tacitazione: NESSUNA

Causa: È stato rilevato un errore nella verifica della checksum della License Key.

Rimedi: Confrontare la License Key immessa (p9920) con la License Key sul Certificate of License.
Immettere nuovamente e attivare la License Key (p9920, p9921).

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

F13010 Diritti di licenza, modulo funzionale senza licenza

Valore di segnalazione: %1

Oggetto azion.: Tutti gli oggetti

Effetto: OFF1

Tacitazione: IMMEDIATAMENTE

Causa: Almeno un modulo funzionale soggetto a licenza è privo di licenza.
Valore di anomalia (r0949, interpretazione esadecimale):
Bit x = 1: Il relativo modulo funzionale è privo di licenza.
Nota:
L'associazione tra numero di bit e modulo funzionale è riportata in p0108 o r0108.

Rimedi: - Immettere e attivare la Licence Key per i moduli funzionali soggetti a licenza (p9920, p9921).
- Disattivare eventualmente i moduli funzionali privi di licenza (p0108, r0108).
Vedi anche: p9920 (Licenza, immettere License Key), p9921 (Licenza, attivare License Key)

F30001 Parte di potenza: Sovracorrente

Valore di segnalazione: Causa dell'errore: %1 bin

Oggetto azion.: SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Effetto: OFF2

Tacitazione: IMMEDIATAMENTE

Causa: La parte di potenza ha rilevato una sovracorrente.
- Regolazione parametrizzata in modo errato.
- Il motore ha un cortocircuito o una dispersione a terra.
- Funzionamento V/f: Rampa di accelerazione impostata a un valore troppo basso.
- Funzionamento V/f: Corrente nominale del motore molto più elevata di quella proveniente dal Motor Module.
- Alimentatore: Correnti di scarica e ricarica elevate in caso di caduta della tensione di rete.
- Alimentatore: Correnti di ricarica elevate in caso di sovraccarico motorico e caduta della tensione del circuito intermedio.
- Alimentatore: Correnti di cortocircuito all'inserzione a causa di bobina di commutazione mancante.
- I cavi di potenza non sono collegati correttamente.
- I cavi di potenza superano la lunghezza massima consentita.
- Parte di potenza guasta.
- Fase di rete interrotta.
Cause aggiuntive in caso di apparecchio di manovra parallelo (r0108.15 = 1):
- Una parte di potenza si è disinserita con un errore di dispersione verso terra.
- La regolazione della corrente circolare è impostata in modo troppo lento o troppo dinamico.
Valore di anomalia (r0949, interpretazione bit per bit):
Bit 0: Fase U.
Bit 1: Fase V.
Bit 2: Fase W.
Bit 3: Sovracorrente nel circuito intermedio.
Nota:
Valore di anomalia = 0 significa che la fase con la sovracorrente non è nota (ad esempio per gli apparecchi Blocksize).

Rimedi: - Controllare i dati del motore, eventualmente eseguire la messa in servizio.
- Controllare il tipo di circuito del motore (stella/triangolo).
- Funzionamento V/f: Aumentare la rampa di accelerazione.
- Funzionamento V/f: Controllare l'assegnazione delle correnti nominali di motore e Motor Module.
- Alimentatore: Controllare la qualità della rete.
- Alimentatore: Ridurre il carico motorico.
- Alimentatore: Collegamento corretto della bobina di commutazione.
- Controllare le connessioni dei cavi di potenza.
- Verificare l'assenza di cortocircuiti o errori di messa a terra nei cavi di potenza.
- Controllare la lunghezza dei cavi di potenza.
- Sostituire la parte di potenza.
- Controllare le fasi di rete.
In caso di apparecchio di manovra parallelo (r0108.15 = 1) vale inoltre:
- Controllare l'impostazione della protezione contro le dispersioni verso terra (p0287).
- Controllare l'impostazione della regolazione della corrente circolare (p7036, p7037).

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

F30002 Parte di potenza: sovratensione circuito intermedio

Valore di segnalazione: %1

Oggetto azion.: SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Effetto: OFF2

Tacitazione: IMMEDIATAMENTE

Causa: La parte di potenza ha rilevato una sovratensione nel circuito intermedio.
- Il motore fornisce troppa energia di recupero.
- Tensione di collegamento apparecchi troppo elevata.
- Nel funzionamento con Voltage Sensing Module (VSM) l'assegnazione di fase L1, L2, L3 sul VSM si differenzia dall'assegnazione di fase sulla parte di potenza.
- Fase di rete interrotta.

Valore di anomalia (r0949, interpretazione decimale):
Tensione del circuito intermedio al momento dell'attivazione [0.1 V].

Rimedi:
- Aumentare tempo di decelerazione.
- Attivare regolatore di tensione del circuito intermedio.
- Utilizzare resistenza di frenatura o Active Line Module.
- Aumentare limite di corrente dell'alimentatore o utilizzare un modulo più grande (per Active Line Module).
- Verificare tensione di collegamento apparecchi.
- Controllare ed eventualmente correggere l'assegnazione di fase sul VSM e sulla parte di potenza.
- Controllare le fasi di rete.

Vedi anche: p0210 (Tensione di collegamento apparecchi), p1240 (Configurazione regolatore Vdc o sorveglianza Vdc)

F30003 Parte di potenza: sottotensione circuito intermedio

Valore di segnalazione: -

Oggetto azion.: SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Effetto: OFF2

Tacitazione: IMMEDIATAMENTE

Causa: La parte di potenza ha rilevato una sottotensione nel circuito intermedio.
- Interruzione di rete.
- Tensione di rete al di sotto del valore consentito.
- Guasto o anomalia dell'alimentatore di rete.
- Fase di rete interrotta.

Nota:
La soglia di sorveglianza per la sottotensione nel circuito intermedio è visualizzata in r0296.

Rimedi:
- Controllare la tensione di rete.
- Verificare l'alimentatore di rete ed eventualmente fare attenzione ai messaggi dell'alimentatore di rete.
- Controllare le fasi di rete.
- Controllare l'impostazione della tensione di collegamento (p0210).
- Apparecchi Booksize: controllare l'impostazione di p0278.

Nota:
Il segnale di pronto dell'alimentatore r0863 deve essere interconnesso con i relativi ingressi p0864 degli azionamenti.
Vedi anche: p0210 (Tensione di collegamento apparecchi)

F30004 Parte di potenza: Sovratemperatura radiatore invertitore

Valore di segnalazione: %1

Oggetto azion.: SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Effetto: OFF2

Tacitazione: IMMEDIATAMENTE

Causa: La temperatura sul radiatore della parte di potenza ha superato il valore limite consentito.
- Ventilazione insufficiente, guasto del ventilatore.
- Sovraccarico.
- Temperatura ambiente troppo elevata.
- Frequenza degli impulsi troppo elevata.

Valore di anomalia (r0949):
Temperatura [1 bit = 0.01 °C]

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

Rimedi:
- Verificare che il ventilatore funzioni.
- Controllare filtri del ventilatore.
- Verificare che la temperatura ambiente sia compresa nell'intervallo consentito.
- Controllare il carico del motore.
- Ridurre la frequenza impulsi se superiore a quella nominale.

Attenzione:
questa anomalia può essere confermata solo dopo che il valore è sceso sotto la soglia per l'avviso A05000.
Vedi anche: p1800 (Valore di riferimento frequenza impulsi)

F30005 Parte di potenza: Sovraccarico I2t

Valore di segnalazione: %1

Oggetto azion.: SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Effetto: OFF2

Tacitazione: IMMEDIATAMENTE

Causa:
La parte di potenza è stata sovraccaricata (r0036 = 100 %).
- La corrente nominale consentita della parte di potenza è stata superata per un tempo inammissibile.
- Il ciclo di carico consentito non è stato rispettato.

Valore di anomalia (r0949, interpretazione decimale):
I2t [100 % = 16384].

Rimedi:
- Ridurre il carico continuo.
- Adattare ciclo di carico.
- Controllare le correnti nominali di motore e parte di potenza.

Vedi anche: r0036 (Parte di potenza, sovraccarico I2t), r0206 (Parte di potenza, potenza nominale), p0307 (Potenza nominale del motore)

F30011 Parte di potenza: Interruzione della fase di rete nel circuito primario

Valore di segnalazione: -

Oggetto azion.: SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Effetto: OFF2 (OFF1)

Tacitazione: IMMEDIATAMENTE

Causa:
Sulla parte di potenza è stata rilevata un'interruzione della fase di rete.
- Il fusibile di una fase del circuito di corrente principale è intervenuto.
- L'ondulazione della tensione del circuito intermedio supera il valore limite consentito.

Nota:
La causa può essere anche una mancanza di fase nel cavo di alimentazione del motore.

Rimedi:
- Verificare i fusibili del circuito di corrente principale.
- Controllare i cavi di alimentazione del motore.

F30012 Parte di potenza: Rottura conduttore della sonda termica del radiatore

Valore di segnalazione: %1

Oggetto azion.: SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Effetto: OFF1 (OFF2)

Tacitazione: IMMEDIATAMENTE

Causa:
Il collegamento con una sonda termica del radiatore nella parte di potenza è interrotto.
Valore di anomalia (r0949, interpretazione esadecimale):
Bit 0: Alloggiamento unità (cassetto elettronica)
Bit 1: Aria in ingresso
Bit 2: Invertitore 1
Bit 3: Invertitore 2
Bit 4: Invertitore 3
Bit 5: Invertitore 4
Bit 6: Invertitore 5
Bit 7: Invertitore 6
Bit 8: Raddrizzatore 1
Bit 9: Raddrizzatore 2

Rimedi: Contattare il costruttore.

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

F30013 Parte di potenza: Cortocircuito della sonda termica del radiatore

Valore di segnalazione: %1

Oggetto azion.: SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Effetto: OFF1 (OFF2)

Tacitazione: IMMEDIATAMENTE

Causa: La sonda termica del radiatore nella parte di potenza è cortocircuitata.
Valore di anomalia (r0949, interpretazione esadecimale):
Bit 0: Alloggiamento unità (cassetto elettronica)
Bit 1: Aria in ingresso
Bit 2: Invertitore 1
Bit 3: Invertitore 2
Bit 4: Invertitore 3
Bit 5: Invertitore 4
Bit 6: Invertitore 5
Bit 7: Invertitore 6
Bit 8: Raddrizzatore 1
Bit 9: Raddrizzatore 2

Rimedi: Contattare il costruttore.

F30015 (N, A) Parte di potenza: mancanza fase cavo di alimentazione del motore

Valore di segnalazione: -

Oggetto azion.: SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Effetto: OFF2 (NESSUNO, OFF1, OFF3)

Tacitazione: IMMEDIATAMENTE

Causa: È stata rilevata una mancanza di fase nel cavo di alimentazione del motore.
Questo messaggio può comparire anche nel caso seguente:
- Il motore è collegato correttamente ma la regolazione di velocità è instabile e quindi genera una coppia oscillante.
Nota:
Nelle parti di potenza Chassis non esiste una sorveglianza di mancanza di fase.

Rimedi: - Controllare i cavi di alimentazione del motore.
- Controllare le impostazioni del regolatore di velocità.

Reazione a N: NESSUNA

Tacitazione per N: NESSUNA

Reazione a A: NESSUNA

Tacitazione per A: NESSUNA

A30016 (N) Parte di potenza: Alimentazione carico disattivata

Valore di segnalazione: %1

Oggetto azion.: SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Effetto: NESSUNA

Tacitazione: NESSUNA

Causa: La tensione del circuito intermedio è troppo bassa.
Valore di avviso (r2124, interpretazione decimale):
Tensione del circuito intermedio al momento dell'attivazione [0.1 V].

Rimedi: - Attivare l'alimentazione del carico.
- Controllare eventualmente il collegamento alla rete.

Reazione a N: NESSUNA

Tacitazione per N: NESSUNA

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

F30017 Parte di potenza: Intervento troppo frequente della limitazione di corrente hardware

Valore di segnalazione: Causa dell'errore: %1 bin

Oggetto azion.: SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Effetto: OFF2

Tacitazione: IMMEDIATAMENTE

Causa: La limitazione di corrente hardware nella fase (vedere A30031, A30032, A30033) è intervenuta troppe volte. Il numero dei superamenti consentiti dipende dal modello e dal tipo della parte di potenza.
Per l'alimentatore vale quanto segue:
- Regolazione parametrizzata in modo errato.
- Carico dell'alimentatore troppo elevato.
- Voltage Sensing Module collegato in modo errato.
- Bobina di commutazione mancante o del tipo errato.
- Parte di potenza guasta.

Per il Motor Module vale quanto segue:
- Regolazione parametrizzata in modo errato.
- Errore nel motore o nei cavi di potenza.
- I cavi di potenza superano la lunghezza massima consentita.
- Carico del motore troppo grande.
- Parte di potenza guasta.

Valore di anomalia (r0949, interpretazione binaria):
Bit 0: Fase U
Bit 1: Fase V
Bit 2: Fase W

Rimedi: Per l'alimentatore vale quanto segue:
- Verificare le impostazioni di regolazione, eventualmente resettare e identificare il regolatore (p0340 = 2, p3410 = 5).
- Ridurre il carico, eventualmente aumentare la capacità del circuito intermedio o utilizzare un alimentatore più potente.
- Verificare il collegamento del Voltage Sensing Module opzionale.
- Verificare il collegamento ed i dati tecnici della bobina di commutazione.
- Verificare l'assenza di cortocircuiti o errori di messa a terra nei cavi di potenza.
- Sostituire la parte di potenza.

Per il Motor Module vale quanto segue:
- Verificare i dati motore ed eventualmente ricalcolare i parametri del regolatore (p0340 = 3). In alternativa, eseguire una identificazione dei dati motore (p1910 = 1, p1960 = 1).
- Controllare il collegamento del motore (stella/triangolo).
- Controllare il carico motore.
- Controllare le connessioni dei cavi di potenza.
- Verificare l'assenza di cortocircuiti o errori di messa a terra nei cavi di potenza.
- Controllare la lunghezza dei cavi di potenza.
- Sostituire la parte di potenza.

F30020 Parte di potenza: configurazione non supportata

Valore di segnalazione: Causa dell'errore: %1, informazione aggiuntiva: %2

Oggetto azion.: SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Effetto: OFF2

Tacitazione: IMMEDIATAMENTE

Causa: È richiesta una configurazione che non è supportata dalla parte di potenza.
Valore di anomalia (r0949, interpretazione esadecimale):
yyyyxxxx hex: xxxx = causa dell'errore, yyyy = informazione aggiuntiva (interna Siemens)
xxxx = 0: È richiesto il funzionamento autonomo, che non è supportato.
xxxx = 1: Il timing DRIVE-CLiQ richiesto non è ammesso.
xxxx = 2: È stato rilevato un PM260 con PS-ASIC versione 2. Questa combinazione non è supportata.
xxxx = 3: Non è stato possibile terminare correttamente l'inizializzazione. Eventualmente la Control Unit è stata estratta dal Power Module prima dell'avviamento o durante lo stesso.
xxxx = 4: La combinazione di parte di potenza e Control Unit o Control Unit Adapter non è supportata.
xxxx = 5: La dinamica di regolazione più elevata non è supportata.

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

Rimedi:
Causa dell'errore = 0:
Deselezionare eventualmente la protezione di tensione interna (p1231).
Causa dell'errore = 1:
Aggiornare il firmware sulla Control Unit o modificare la topologia DRIVE-CLiQ.
Causa dell'errore = 2:
Sostituire la parte di potenza con un PM260 con PS-ASIC versione 3 (o superiore).
Causa dell'errore = 3, 4:
Inserire la Control Unit o Control Unit Adapter (CUAxx) in un Power Module adatto ed eseguire un POWER ON della Control Unit o del Control Unit Adapter.
Causa dell'errore = 5:
- Utilizzare una parte di potenza in forma costruttiva Booksize.
- Per un Double Motor Module, far funzionare le regolazioni dell'azionamento con lo stesso tempo di campionamento del regolatore di corrente (p0115[0]). Se ciò non avviene, la dinamica del regolatore di corrente più elevata può essere attivata solo sull'azionamento con il tempo di campionamento più alto.
- Eventualmente deselezionare la dinamica del regolatore più alta (p1810.11 = 0). Dopo aver deselezionato questa funzione, far ricalcolare il tempo morto di calcolo e i guadagni del regolatore (p0340 = 4). Ottimizzare eventualmente il regolatore di velocità.
Vedi anche: p1231 (Configurazione cortocircuito dell'indotto / frenatura in DC), p1810 (Configurazione del modulatore)

F30021 Parte di potenza: Dispersione verso terra

Valore di segnalazione: %1

Oggetto azion.: SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Effetto: OFF2

Tacitazione: IMMEDIATAMENTE

Causa:
La parte di potenza ha rilevato una dispersione verso terra.
- Dispersione verso terra nei cavi di potenza.
- Cortocircuito tra le spire o dispersione verso terra nel motore.
- Trasformatore di corrente guasto.
Causa aggiuntiva per CU310/CUA31:
- Il freno provoca l'intervento della sorveglianza di corrente continua dell'hardware.
Causa aggiuntiva in caso di apparecchi di manovra paralleli (r0108.15 = 1):
- La regolazione della corrente circolare è impostata in modo troppo lento o troppo dinamico.
Valore di anomalia (r0949, interpretazione decimale):
Valore ampiezza della corrente globale [20479 = r0209 x 1.4142].
Nota:
Un errore di dispersione verso terra nelle parti di potenza viene riportato anche in r3113.5.

Rimedi:
- Controllare la connessione dei cavi di potenza.
- Controllare il motore.
- Controllare il trasformatore di corrente.
Per CU310/CUA31 vale inoltre:
- Controllare i cavi e i contatti del collegamento del freno (eventualmente possono esservi conduttori interrotti).
Per apparecchi di manovra paralleli (r0108.15 = 1) vale inoltre:
- Controllare l'impostazione della protezione contro le dispersioni verso terra (p0287).
- Controllare l'impostazione della regolazione della corrente circolare (p7036, p7037).
Vedi anche: p0287 (Soglie sorveglianza cortocircuiti verso terra)

F30022 Parte di potenza: Sorveglianza U_ce

Valore di segnalazione: Causa dell'errore: %1 bin

Oggetto azion.: SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Effetto: OFF2

Tacitazione: POWER ON

Causa:
Nella parte di potenza è intervenuta la sorveglianza della tensione collettore-emettitore (U_ce) dei semiconduttori.
Cause possibili:
- Cavo a fibre ottiche interrotto.
- Manca l'alimentazione di tensione dell'unità di comando IGBT.
- Cortocircuito all'uscita della parte di potenza.
- Semiconduttore guasto nella parte di potenza.

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

Valore di anomalia (r0949, interpretazione binaria):
Bit 0: Cortocircuito nella fase U
Bit 1: Cortocircuito nella fase V
Bit 2: Cortocircuito nella fase W
Bit 3: Errore di abilitazione del fototrasmettitore
Bit 4: Interruzione del segnale di errore di checksum V_ce
Vedi anche: r0949 (Valore anomalia)

Rimedi:
- Controllare il cavo a fibre ottiche ed eventualmente sostituirlo.
- Controllare l'alimentazione di tensione dell'unità di comando IGBT (24 V).
- Controllare le connessioni dei cavi di potenza.
- Individuare e sostituire il semiconduttore guasto.

F30024 Parte di potenza: Sovratemperatura modello termico

Valore di segnalazione: -

Oggetto azion.: SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Effetto: OFF2

Tacitazione: IMMEDIATAMENTE

Causa: La differenza di temperatura tra radiatore e chip ha superato il valore limite consentito.
- Il ciclo di carico consentito non è stato rispettato.
- Ventilazione insufficiente, guasto del ventilatore.
- Sovraccarico.
- Temperatura ambiente troppo elevata.
- Frequenza degli impulsi troppo elevata.

Vedi anche: r0037

Rimedi:
- Adattare ciclo di carico.
- Verificare che il ventilatore funzioni.
- Controllare filtri del ventilatore.
- Verificare che la temperatura ambiente sia compresa nell'intervallo consentito.
- Controllare il carico del motore.
- Ridurre la frequenza impulsi se superiore a quella nominale.

F30025 Parte di potenza: Sovratemperatura del chip

Valore di segnalazione: %1

Oggetto azion.: SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Effetto: OFF2

Tacitazione: IMMEDIATAMENTE

Causa: La temperatura del chip del semiconduttore ha superato il valore limite consentito.
- Il ciclo di carico consentito non è stato rispettato.
- Ventilazione insufficiente, guasto del ventilatore.
- Sovraccarico.
- Temperatura ambiente troppo elevata.
- Frequenza degli impulsi troppo elevata.

Valore di anomalia (r0949):
Differenza di temperatura tra radiatore e chip [1 bit = 0.01 °C].

Rimedi:
- Adattare ciclo di carico.
- Verificare che il ventilatore funzioni.
- Controllare filtri del ventilatore.
- Verificare che la temperatura ambiente sia compresa nell'intervallo consentito.
- Controllare il carico del motore.
- Ridurre la frequenza impulsi se superiore a quella nominale.

Attenzione:
questa anomalia è tacitabile solo dopo che il valore è sceso sotto la soglia di avviso A05001.
Vedi anche: r0037

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

F30027 Parte di potenza: Sorveglianza del tempo di precarica del circuito intermedio

Valore di segnalazione: Abilitazioni: %1, stato: %2

Oggetto azion.: SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Effetto: OFF2

Tacitazione: IMMEDIATAMENTE

Causa: Impossibile precaricare il circuito intermedio della parte di potenza nel tempo previsto.
1) Assenza di tensione di rete.
2) Contattore di rete/interruttore di rete non chiuso.
3) Tensione di rete troppo bassa.
4) Tensione di rete non impostata al valore corretto (p0210).
5) Le resistenze di precarica sono surriscaldate perché sono state eseguite troppe precariche per unità di tempo.
6) Le resistenze di precarica sono surriscaldate poiché la capacità del circuito intermedio è troppo elevata.
7) Le resistenze di precarica sono surriscaldate poiché in mancanza del segnale di pronto al funzionamento (r0863.0) dell'alimentazione è stata prelevata potenza dal circuito intermedio.
8) Le resistenze di precarica sono surriscaldate poiché durante lo scaricamento rapido del circuito intermedio tramite il Braking Module il contattore di rete era chiuso.
9) Sono presenti un cortocircuito o dispersioni verso terra nel circuito intermedio.
10) Possibile guasto del circuito di precarica (solo apparecchi Chassis).
11) Alimentatore difettoso e/o intervento del fusibile nei Motor Module (solo apparecchi Booksize).
Valore di anomalia (r0949, interpretazione binaria):
yyyyxxxx hex:
yyyy = Stato della parte di potenza
0: Stato di errore (attesa di OFF e conferma dell'errore).
1: Blocco della reinserzione (attesa di OFF).
2: Rilevata sovratensione -> passaggio allo stato di errore.
3: Rilevata sottotensione -> passaggio allo stato di errore.
4: Attesa di apertura del relè di bypass -> passaggio allo stato di errore.
5: Attesa di apertura del relè di bypass -> passaggio a blocco della reinserzione.
6: Messa in servizio.
7: Pronto per precarica.
8: Inizio della precarica, tensione del circuito intermedio inferiore alla tensione minima di inserzione.
9: Precarica in corso, fine della precarica di tensione del circuito intermedio non ancora rilevata.
10: Attesa di fine del periodo di rimbalzo del contattore principale a precarica terminata.
11: Precarica terminata, pronto per l'abilitazione degli impulsi.
12: Rilevata apertura del morsetto STO sulla parte di potenza.
xxxx = Abilitazione interne della parte di potenza mancanti (invert. con codifica a bit, FFFF hex -> tutte le abilitazioni interne presenti)
Bit 0: Alimentazione di tensione del comando IGBT disattivata.
Bit 1: Rilevata dispersione verso terra.
Bit 2: Innesto della corrente di picco.
Bit 3: I2t superato.
Bit 4: Calcolato surriscaldamento modello termico.
Bit 5: Misurare la sovratemperatura (radiatore, unità di comando parte di potenza).
Bit 6: Riservato.
Bit 7: Rilevata sovratensione.
Bit 8: La parte di potenza ha terminato la precarica, pronto per abilitazione impulsi.
Bit 9: Manca morsetto STO.
Bit 10: Rilevata sovratensione.
Bit 11: Cortocircuito dell'indotto attivo.
Bit 12: Errore DRIVE-CLiQ attivo.
Bit 13: Rilevato errore Uce, transistor desaturato a causa dello stato di sovracorrente/cortocircuito.
Bit 14: Rilevata sottotensione.
Vedi anche: p0210 (Tensione di collegamento apparecchi)

Rimedi: Generale:
- Verificare la tensione di rete sui morsetti di ingresso.
- Controllare l'impostazione della tensione di rete (p0210).
Per gli apparecchi Booksize vale quanto segue:
- Attendere il raffreddamento delle resistenze di precarica (circa 8 min.). Preferibilmente separare l'alimentatore dalla rete.
Riguardo al punto 5:
- Rispettare la frequenza di precarica ammessa (vedere il Manuale del prodotto).

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

Riguardo al punto 6:
- Verificare la capacità totale del circuito intermedio ed eventualmente ridurla in funzione della capacità massima del circuito intermedio ammessa (vedere il Manuale del prodotto).
Riguardo al punto 7:
- Interconnettere la segnalazione di pronto al funzionamento dell'alimentazione (r0863.0) nella logica di abilitazione degli azionamenti collegati a questo circuito intermedio.
Riguardo al punto 8:
- Controllare l'interconnessione del contattore di rete esterno. Durante lo scaricamento rapido del circuito intermedio il contattore di rete deve essere aperto.
Riguardo al punto 9:
- Controllare che non vi siano cortocircuiti o dispersioni verso terra sul circuito intermedio.
Riguardo al punto 11:
- Verificare la tensione del circuito intermedio di alimentatore (r0070) e Motor Module (r0070).
Se la tensione del circuito intermedio generata dall'alimentatore (o esterna) non viene visualizzata nei Motor Module (r0070), significa che nel Motor Module si è verificato un intervento del fusibile.
Vedi anche: p0210 (Tensione di collegamento apparecchi)

A30031 Parte di potenza: Limitazione di corrente hardware nella fase U

Valore di segnalazione: -

Oggetto azion.: SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Effetto: NESSUNA

Tacitazione: NESSUNA

Causa: Intervento della limitazione di corrente hardware della fase U. L'invio degli impulsi in questa fase viene bloccato per un periodo di impulsi.
- Regolazione parametrizzata in modo errato.
- Errore nel motore o nei cavi di potenza.
- I cavi di potenza superano la lunghezza massima consentita.
- Carico del motore troppo grande.
- Parte di potenza guasta.
Nota:
Se in un Power Module interviene la limitazione di corrente hardware della fase U, V o W, viene sempre emesso l'avviso A30031.

Rimedi: - Verificare i dati motore ed eventualmente ricalcolare i parametri del regolatore (p0340 = 3). In alternativa, eseguire una identificazione dei dati motore (p1910 = 1, p1960 = 1).
- Controllare il tipo di circuito del motore (stella/triangolo).
- Controllare il carico del motore.
- Controllare le connessioni dei cavi di potenza.
- Verificare l'assenza di cortocircuiti o errori di messa a terra nei cavi di potenza.
- Controllare la lunghezza dei cavi di potenza.

A30032 Parte di potenza: Limitazione di corrente hardware nella fase V

Valore di segnalazione: -

Oggetto azion.: SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Effetto: NESSUNA

Tacitazione: NESSUNA

Causa: Intervento della limitazione di corrente hardware della fase V. L'invio degli impulsi in questa fase viene bloccato per un periodo di impulsi.
- Regolazione parametrizzata in modo errato.
- Errore nel motore o nei cavi di potenza.
- I cavi di potenza superano la lunghezza massima consentita.
- Carico del motore troppo grande.
- Parte di potenza guasta.
Nota:
Se in un Power Module interviene la limitazione di corrente hardware della fase U, V o W, viene sempre emesso l'avviso A30031.

Rimedi: Verificare i dati motore ed eventualmente ricalcolare i parametri del regolatore (p0340 = 3). In alternativa, eseguire una identificazione dei dati motore (p1910 = 1, p1960 = 1).
- Controllare il tipo di circuito del motore (stella/triangolo).
- Controllare il carico del motore.

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

- Controllare le connessioni dei cavi di potenza.
- Verificare l'assenza di cortocircuiti o errori di messa a terra nei cavi di potenza.
- Controllare la lunghezza dei cavi di potenza.

A30033 Parte di potenza: Limitazione di corrente hardware nella fase W

Valore di segnalazione: -

Oggetto azion.: SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Effetto: NESSUNA

Tacitazione: NESSUNA

Causa: Intervento della limitazione di corrente hardware della fase W. L'invio degli impulsi in questa fase viene bloccato per un periodo di impulsi.
- Regolazione parametrizzata in modo errato.
- Errore nel motore o nei cavi di potenza.
- I cavi di potenza superano la lunghezza massima consentita.
- Carico del motore troppo grande.
- Parte di potenza guasta.

Nota:
Se in un Power Module interviene la limitazione di corrente hardware della fase U, V o W, viene sempre emesso l'avviso A30031.

Rimedi:
- Verificare i dati motore ed eventualmente ricalcolare i parametri del regolatore (p0340 = 3). In alternativa, eseguire una identificazione dei dati motore (p1910 = 1, p1960 = 1).
- Controllare il tipo di circuito del motore (stella/triangolo).
- Controllare il carico del motore.
- Controllare le connessioni dei cavi di potenza.
- Verificare l'assenza di cortocircuiti o errori di messa a terra nei cavi di potenza.
- Controllare la lunghezza dei cavi di potenza.

A30034 Parte di potenza: Sovratemperatura spazio interno

Valore di segnalazione: %1

Oggetto azion.: SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Effetto: NESSUNA

Tacitazione: NESSUNA

Causa: È stata raggiunta la soglia di avviso per la sovratemperatura dello spazio interno.
Se la temperatura dello spazio interno aumenta ancora, si verifica l'anomalia F30036.
- Temperatura ambiente eventualmente troppo elevata.
- Ventilazione insufficiente, guasto del ventilatore.

Valore di anomalia (r0949, interpretazione binaria):
Bit 0 = 1: campo dell'elettronica di comando.
Bit 1 = 1: campo dell'elettronica di potenza.

Rimedi:
- Controllare la temperatura ambiente.
- Controllare il ventilatore per lo spazio interno.

F30035 Parte di potenza: Sovratemperatura dell'aria in ingresso

Valore di segnalazione: %1

Oggetto azion.: SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Effetto: OFF1 (OFF2)

Tacitazione: IMMEDIATAMENTE

Causa: L'aria in ingresso nella parte di potenza ha superato il valore limite massimo ammesso.
Nelle parti di potenza raffreddate ad aria il limite è 55 °C.
- Temperatura ambiente troppo elevata.
- Ventilazione insufficiente, guasto del ventilatore.

Valore di anomalia (r0949, interpretazione decimale):
Temperatura [0.01 °C].

Rimedi:
- Verificare che il ventilatore funzioni.
- Controllare filtri del ventilatore.
- Verificare che la temperatura ambiente sia compresa nell'intervallo consentito.

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

Attenzione:
questa anomalia può essere confermata solo dopo che il valore è sceso sotto la soglia per l'avviso A05002.

F30036 Parte di potenza: Sovratemperatura spazio interno

Valore di segnalazione: %1

Oggetto azion.: Tutti gli oggetti

Effetto: OFF2

Tacitazione: IMMEDIATAMENTE

Causa: Per le parti di potenza Chassis vale quanto segue:
La temperatura nello spazio interno del convertitore ha superato il valore limite di temperatura ammesso.
- Ventilazione insufficiente, guasto del ventilatore.
- Sovraccarico.
- Temperatura ambiente troppo elevata.

Valore di anomalia (r0949, interpretazione binaria):
Bit 0 = 1: sovratemperatura nel campo dell'elettronica di comando.
Bit 1 = 1: sovratemperatura nel campo dell'elettronica di potenza.

Rimedi:
- Verificare che il ventilatore funzioni.
- Controllare filtri del ventilatore.
- Verificare che la temperatura ambiente sia compresa nell'intervallo consentito.

Attenzione:
Questa anomalia può essere tacitata solo quando la temperatura scende di 5 K sotto il valore limite.

F30037 Parte di potenza: Sovratemperatura del raddrizzatore

Valore di segnalazione: %1

Oggetto azion.: SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Effetto: OFF2

Tacitazione: IMMEDIATAMENTE

Causa: La temperatura nel raddrizzatore della parte di potenza ha superato il valore limite di temperatura ammesso.
- Ventilazione insufficiente, guasto del ventilatore.
- Sovraccarico.
- Temperatura ambiente troppo elevata.
- Interruzione di fase di rete

Valore di anomalia (r0949, interpretazione decimale):
Temperatura [0.01 °C].

Rimedi:
- Verificare che il ventilatore funzioni.
- Controllare filtri del ventilatore.
- Verificare che la temperatura ambiente sia compresa nell'intervallo consentito.
- Controllare il carico del motore.
- Controllare le fasi di rete.

Attenzione:
questa anomalia può essere confermata solo dopo che il valore è sceso sotto la soglia per l'avviso A05004.

F30040 Parte di potenza: Sottotensione 24 V

Valore di segnalazione: %1

Oggetto azion.: SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Effetto: OFF2

Tacitazione: IMMEDIATAMENTE (POWER ON)

Causa: Guasto dell'alimentazione di tensione a 24 V per la parte di potenza.
- Il valore è sceso sotto la soglia di sottotensione per oltre 3 ms.

Valore di anomalia (r0949, interpretazione decimale):
Tensione 24 V [0.1 V].

Rimedi:
- Verificare l'alimentazione di tensione a 24 V della parte di potenza.
- Eseguire un POWER ON per il componente (disinserzione/inserzione).

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

A30041 (F) Parte di potenza: Avviso sottotensione 24 V

Valore di segnalazione: %1

Oggetto azion.: SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Effetto: NESSUNA

Tacitazione: NESSUNA

Causa: Errore nell'alimentazione di tensione a 24 V per la parte di potenza.
- Il valore è sceso sotto la soglia 16 V.
Valore di avviso (r2124, interpretazione decimale):
Tensione 24 V [0.1 V].

Rimedi:
- Verificare l'alimentazione di tensione a 24 V della parte di potenza.
- Eseguire un POWER ON per il componente (disinserzione/inserzione).

Reazione a F: NESSUNO (OFF1, OFF2, OFF3)

Tacitazione per F: IMMEDIATAMENTE (POWER ON)

A30042 Parte di potenza: Durata di funzionamento del ventilatore raggiunta o superata

Valore di segnalazione: %1

Oggetto azion.: SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Effetto: NESSUNA

Tacitazione: NESSUNA

Causa: La durata di funzionamento massima del ventilatore nella parte di potenza viene impostata in p0252.
Questo messaggio mostra i seguenti dati:
Valore di anomalia (r0949, interpretazione decimale):
0: La durata di funzionamento massima del ventilatore viene raggiunta in 500 ore.
1: La durata di funzionamento massima del ventilatore è superata.

Rimedi: Sostituire il ventilatore nella parte di potenza e resettare a 0 la durata di funzionamento (p0251 = 0).
Vedi anche: p0251 (Ventilatore parte di potenza, contatore ore di esercizio), p0252 (Ventilatore parte di potenza, durata massima di funzionamento)

F30043 Parte di potenza: Sovratensione 24 V

Valore di segnalazione: -

Oggetto azion.: SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Effetto: OFF2

Tacitazione: POWER ON

Causa: Per CU31x vale:
Sovratensione dell'alimentazione di tensione a 24 V per la parte di potenza.
- La soglia 31.5 V è stata superata per oltre 3 ms.
Valore di anomalia (r0949, interpretazione decimale):
Tensione 24 V [0.1 V].

Rimedi: Verificare l'alimentazione di tensione a 24 V della parte di potenza.

A30044 (F) Parte di potenza: Avviso sovratensione 24 V

Valore di segnalazione: -

Oggetto azion.: SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Effetto: NESSUNA

Tacitazione: NESSUNA

Causa: Per CU31x vale:
Errore nell'alimentazione di tensione a 24 V per la parte di potenza.
- Il valore ha superato la soglia 32.0 V.
Valore di avviso (r2124, interpretazione decimale):
Tensione 24 V [0.1 V].

Rimedi: Verificare l'alimentazione di tensione a 24 V della parte di potenza.

Reazione a F: NESSUNO (OFF1, OFF2, OFF3)

Tacitazione per F: IMMEDIATAMENTE (POWER ON)

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

F30045 Parte di potenza: Sottotensione alimentazione

Valore di segnalazione: %1

Oggetto azion.: SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Effetto: OFF2

Tacitazione: IMMEDIATAMENTE (POWER ON)

Causa: Errore dell'alimentazione di tensione nella parte di potenza
- La sorveglianza della tensione segnala un errore di sottotensione sull'unità.
Per CU31x vale:
- La sorveglianza di tensione sulla scheda DAC segnala un errore di sottotensione sull'unità.

Rimedi:
- Verificare l'alimentazione di tensione continua 24 V della parte di potenza.
- Eseguire un POWER ON per il componente (disinserzione/inserzione).
- Eventualmente sostituire l'unità.

A30046 (F) Parte di potenza: Avviso sottotensione

Valore di segnalazione: %1

Oggetto azion.: SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Effetto: NESSUNA

Tacitazione: NESSUNA

Causa: Prima dell'ultimo avvio si è verificato un problema dell'alimentazione di tensione per la parte di potenza.
- La sorveglianza di tensione nell'FPGA interno del PSA segnala un errore di sottotensione sull'unità.
Valore di anomalia (r0949):
Valore di registro del registro di errori di tensione.

Rimedi:
- Verificare l'alimentazione di tensione continua 24 V della parte di potenza.
- Eseguire un POWER ON per il componente (disinserzione/inserzione).
- Eventualmente sostituire l'unità.

Reazione a F: NESSUNO (OFF1, OFF2, OFF3)

Tacitazione per F: IMMEDIATAMENTE (POWER ON)

A30048 Parte di potenza: Guasto ventilatore esterno

Valore di segnalazione: -

Oggetto azion.: SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Effetto: NESSUNA

Tacitazione: NESSUNA

Causa: La risposta di conferma del ventilatore esterno segnala un errore.
- Il ventilatore è guasto e bloccato
- La risposta di conferma è errata.

Rimedi:
- Controllare il ventilatore esterno ed eventualmente sostituirlo.
- Se si utilizza un ventilatore esterno con risposta di conferma, controllarne il cablaggio (X12.2 o X13.2).
Nota:
Se si utilizza un ventilatore esterno senza risposta di conferma, controllare il cablaggio del morsetto della risposta di conferma sulla parte di potenza con la massa ed eventualmente regolarlo (X12.1/2 o X13.1/2).

A30049 Parte di potenza: Guasto ventilatore interno

Valore di segnalazione: -

Oggetto azion.: SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Effetto: NESSUNA

Tacitazione: NESSUNA

Causa: Il ventilatore interno è guasto.

Rimedi: Controllare il ventilatore interno ed eventualmente sostituirlo.

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

F30050 Parte di potenza: Alimentazione sovratensione 24 V

Valore di segnalazione: -

Oggetto azion.: SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Effetto: OFF2

Tacitazione: POWER ON

Causa: La sorveglianza della tensione segnala un errore di sovratensione sull'unità.

Rimedi:
- Controllare l'alimentazione di tensione a 24 V.
- Eventualmente sostituire l'unità.

F30052 Dati EEPROM errati

Valore di segnalazione: %1

Oggetto azion.: SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Effetto: NESSUNO

Tacitazione: POWER ON

Causa: Dati EEPROM errati dell'unità della parte di potenza.
Valore di anomalia (r0949, interpretazione esadecimale):
0: I dati della EEPROM letti dall'unità della parte di potenza sono incoerenti.
1: I dati della EEPROM non sono compatibili con il firmware dell'applicazione della parte di potenza.
Altri valori:
Solo per la diagnostica errori interna Siemens.

Rimedi: Per il valore di anomalia = 0:
Sostituzione dell'unità della parte di potenza o aggiornamento dei dati della EEPROM.
Per il valore di anomalia = 1:
Per CU31x e CUA31 vale quanto segue:
Update del firmware \SIEMENS\SINAMICS\CODE\SAC\cu31xi.ufw (cua31.ufw)

A30054 (F) Parte di potenza: sottotensione all'apertura freno

Valore di segnalazione: %1

Oggetto azion.: SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Effetto: NESSUNA

Tacitazione: NESSUNA

Causa: All'apertura del freno viene rilevato che la tensione di alimentazione è inferiore a 24V - 10% = 21.6V.
Valore di avviso (r2124, interpretazione decimale):
Tensione di alimentazione errata [0.1 V].
Esempio:
Valore di avviso = 212 --> tensione = 21.2 V

Rimedi: Verificare la stabilità e il valore dell'alimentazione di tensione a 24 V.

Reazione a F: NESSUNO (OFF1, OFF2, OFF3)

Tacitazione per F: IMMEDIATAMENTE

F30055 Parte di potenza: Sovracorrente chopper di frenatura

Valore di segnalazione: -

Oggetto azion.: SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Effetto: OFF2

Tacitazione: IMMEDIATAMENTE

Causa: Nel chopper di frenatura si è verificata una sovracorrente.

Rimedi:
- Verificare se la resistenza di frenatura presenta un cortocircuito.
- Per la resistenza di frenatura esterna, verificare se la resistenza è stata sottodimensionata.

Nota:
Dopo la tacitazione dell'errore, il chopper di frenatura viene nuovamente abilitato solo con l'abilitazione impulsi.

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

F30060 (A) Contattore di precarica, sorveglianza dello stato

Valore di segnalazione: Causa dell'errore: %1 bin

Oggetto azion.: SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Effetto: OFF2 (NESSUNO, OFF1)

Tacitazione: IMMEDIATAMENTE (POWER ON)

Causa: Lo stato attuale del contattore di precarica non corrisponde allo stato di riferimento una volta trascorso il tempo di sorveglianza (p0255[0]).
Bit 0: Tempo di sorveglianza superato.
Bit 1: Il contattore è stato aperto durante il funzionamento.
Bit 2: Il contattore è stato chiuso nello stato OFF.

Rimedi: - Controllare l'impostazione del tempo di sorveglianza (p0255[0]).
- Controllare il cablaggio e il comando del contattore.
- Sostituire il contattore.

Reazione a A: NESSUNA

Tacitazione per A: NESSUNA

F30061 (A) Contattore di bypass, sorveglianza dello stato

Valore di segnalazione: Causa dell'errore: %1 bin

Oggetto azion.: SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Effetto: OFF2 (NESSUNO, OFF1)

Tacitazione: IMMEDIATAMENTE (POWER ON)

Causa: Lo stato attuale del contattore di bypass non corrisponde allo stato di riferimento una volta trascorso il tempo di sorveglianza (p0255[1]).
Valore di anomalia (r0949, interpretazione bit per bit):
Bit 0: Tempo di sorveglianza superato.
Bit 1: Il contattore è stato aperto durante il funzionamento.
Bit 2: Il contattore è stato chiuso nello stato OFF.

Rimedi: - Controllare l'impostazione del tempo di sorveglianza (p0255[1]).
- Controllare il cablaggio e il comando del contattore.
- Sostituire il contattore.

Reazione a A: NESSUNA

Tacitazione per A: NESSUNA

F30070 Ciclo richiesto dell'unità della parte di potenza non supportato

Valore di segnalazione: %1

Oggetto azion.: SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Effetto: OFF2

Tacitazione: IMMEDIATAMENTE

Causa: È richiesto un ciclo non supportato dall'unità della parte di potenza.
Valore di anomalia (r0949, interpretazione esadecimale):
0: Il ciclo del regolatore di corrente non è supportato.
1: Il ciclo DRIVE-CLiQ non è supportato.
2: Problema di timing interno (distanza tra punti temporali RX e TX troppo piccola)
3: Problema di timing interno (punto temporale TX troppo anticipato).

Rimedi: L'unità della parte di potenza supporta solo i seguenti cicli:
62.5 µs, 125 µs, 250 µs e 500 µs
Per il valore di anomalia = 0:
Impostazione di un ciclo consentito del regolatore di corrente.
Per il valore di anomalia = 1:
Impostazione di un ciclo DRIVE-CLiQ consentito.
Per il valore di anomalia = 2, 3:
Rivolgersi al costruttore (eventuale incompatibilità della versione del firmware).

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

F30071 Nessun nuovo valore attuale ricevuto dall'unità della parte di potenza

Valore di segnalazione: -

Oggetto azion.: SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Effetto: OFF2

Tacitazione: IMMEDIATAMENTE

Causa: Il numero di telegrammi non pervenuti del valore attuale dalla parte di potenza è superiore a quanto consentito.

Rimedi: Verificare l'interfaccia (regolazione e arresto) con l'unità della parte di potenza.

F30072 Impossibile trasmettere valori di riferimento all'unità della parte di potenza

Valore di segnalazione: -

Oggetto azion.: SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Effetto: OFF2

Tacitazione: IMMEDIATAMENTE

Causa: Per CU31x e CUA31 vale quanto segue:
Non è stato possibile trasmettere più di un telegramma del valore di riferimento all'unità della parte di potenza.

Rimedi: Per CU31x e CUA31 vale quanto segue:
Verificare l'interfaccia (regolazione e arresto) con l'unità della parte di potenza.

A30073 (N) Preparazione del valore attuale/di riferimento non più sincrona

Valore di segnalazione: -

Oggetto azion.: SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Effetto: NESSUNA

Tacitazione: NESSUNA

Causa: La comunicazione con l'unità della parte di potenza non è più sincrona con il ciclo del regolatore di corrente.

Rimedi: Attendere finché non viene ripristinata la sincronizzazione.

Reazione a N: NESSUNA

Tacitazione per N: NESSUNA

F30074 (A) Errore di comunicazione tra Control Unit e Power Module

Valore di segnalazione: %1

Oggetto azion.: SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Effetto: NESSUNO

Tacitazione: IMMEDIATAMENTE

Causa: Tra la Control Unit (CU) e il Power Module (PM) non è più possibile la comunicazione tramite interfaccia. È possibile che la CU sia stata estratta o non correttamente inserita.
Valore di anomalia (r0949, interpretazione esadecimale):
0 hex:
La Control Unit è stata estratta dal Power Module durante il funzionamento.
1 hex:
La Control Unit è stata estratta dal Power Module durante il funzionamento benché siano abilitate le sorveglianze di movimento sicure senza encoder. Questo stato non è supportato. Dopo un nuovo inserimento della Control Unit durante il funzionamento non è più possibile la comunicazione con il Power Module.
20A hex:
La Control Unit è stata inserita in un Power Module che ha un altro numero di codice.
20B hex:
La Control Unit è stata inserita in un Power Module che ha lo stesso numero di codice ma un altro numero di serie.
601 hex:
La Control Unit è stata inserita in un Power Module la cui classe di potenza (apparecchio Chassis) non è supportata.

Rimedi: Inserire nuovamente la Control Unit (CU) il Control Unit Adapter (CUAxx) nel Power Module originario e proseguire. Eseguire eventualmente un POWER ON della CU o del CUA.

Reazione a A: NESSUNA

Tacitazione per A: NESSUNA

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

F30080 Parte di potenza: Aumento di corrente troppo rapido

Valore di segnalazione: Causa dell'errore: %1 bin

Oggetto azion.: Tutti gli oggetti

Effetto: OFF2

Tacitazione: IMMEDIATAMENTE

Causa: La parte di potenza ha rilevato un aumento troppo rapido nel campo di sovracorrente.
- Regolazione parametrizzata in modo errato.
- Il motore ha un cortocircuito o una dispersione a terra.
- Funzionamento V/f: Rampa di accelerazione impostata a un valore troppo basso.
- Funzionamento V/f: Corrente nominale del motore molto più elevata di quella proveniente dal Motor Module.
- I cavi di potenza non sono collegati correttamente.
- I cavi di potenza superano la lunghezza massima consentita.
- Parte di potenza guasta.

Valore di anomalia (r0949, interpretazione bit per bit):
Bit 0: Fase U.
Bit 1: Fase V.
Bit 2: Fase W.

Rimedi:
- Controllare i dati del motore, eventualmente eseguire la messa in servizio.
- Controllare il tipo di circuito del motore (stella/triangolo).
- Funzionamento V/f: Aumentare la rampa di accelerazione.
- Funzionamento V/f: Controllare l'assegnazione delle correnti nominali di motore e Motor Module.
- Controllare le connessioni dei cavi di potenza.
- Verificare l'assenza di cortocircuiti o errori di messa a terra nei cavi di potenza.
- Controllare la lunghezza dei cavi di potenza.
- Sostituire la parte di potenza.

F30081 Parte di potenza: Operazioni di manovra troppo frequenti

Valore di segnalazione: Causa dell'errore: %1 bin

Oggetto azion.: Tutti gli oggetti

Effetto: OFF2

Tacitazione: IMMEDIATAMENTE

Causa: La parte di potenza ha eseguito troppe operazioni di manovra per limitare la corrente.
- Regolazione parametrizzata in modo errato.
- Il motore ha un cortocircuito o una dispersione a terra.
- Funzionamento V/f: Rampa di accelerazione impostata a un valore troppo basso.
- Funzionamento V/f: Corrente nominale del motore molto più elevata di quella proveniente dal Motor Module.
- I cavi di potenza non sono collegati correttamente.
- I cavi di potenza superano la lunghezza massima consentita.
- Parte di potenza guasta.

Valore di anomalia (r0949, interpretazione bit per bit):
Bit 0: Fase U.
Bit 1: Fase V.
Bit 2: Fase W.

Rimedi:
- Controllare i dati del motore, eventualmente eseguire la messa in servizio.
- Controllare il tipo di circuito del motore (stella/triangolo).
- Funzionamento V/f: Aumentare la rampa di accelerazione.
- Funzionamento V/f: Controllare l'assegnazione delle correnti nominali di motore e Motor Module.
- Controllare le connessioni dei cavi di potenza.
- Verificare l'assenza di cortocircuiti o errori di messa a terra nei cavi di potenza.
- Controllare la lunghezza dei cavi di potenza.
- Sostituire la parte di potenza.

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

F30105 Parte di potenza: Rilevamento valore attuale errato

Valore di segnalazione: -

Oggetto azion.: SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Effetto: OFF2

Tacitazione: IMMEDIATAMENTE

Causa: Sul Power Stack Adapter (PSA) è stato rilevato almeno un canale del valore attuale errato.
I canali dei valori attuali errati vengono visualizzati nel seguente parametro di diagnostica.

Rimedi: Analizzare i parametri di diagnostica.
In caso di canale del valore attuale errato verificare i componenti ed eventualmente sostituirli.

F30314 Parte di pot.: alimentazione a 24 V tramite PM in sovraccarico

Valore di segnalazione: -

Oggetto azion.: SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Effetto: OFF2

Tacitazione: IMMEDIATAMENTE (POWER ON)

Causa: L'alimentazione a 24 V tramite il Power Module (PM) è in sovraccarico.
Un'alimentazione a 24 V esterna tramite X124 sulla Control Unit non è collegata.

Rimedi: Collegare l'alimentazione a 24 V tramite X124 alla Control Unit.

A30315 (F) Parte di pot.: alimentazione a 24 V tramite PM in sovraccarico

Valore di segnalazione: -

Oggetto azion.: SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Effetto: NESSUNA

Tacitazione: NESSUNA

Causa: L'alimentazione a 24 V tramite il Power Module (PM) è in sovraccarico.
Un'alimentazione a 24 V esterna tramite X124 sulla Control Unit non è collegata.

Rimedi: Collegare l'alimentazione a 24 V tramite X124 alla Control Unit.

Reazione a F: NESSUNO (OFF1, OFF2, OFF3)

Tacitazione per F: IMMEDIATAMENTE (POWER ON)

A30502 Parte di potenza: Sovratensione circuito intermedio

Valore di segnalazione: %1

Oggetto azion.: SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Effetto: NESSUNA

Tacitazione: NESSUNA

Causa: Con il blocco impulsi attivato, la parte di potenza ha rilevato una sovratensione nel circuito intermedio.
- Tensione di collegamento apparecchi troppo elevata.
- Bobina di rete dimensionata in modo errato.
Valore di anomalia (r0949, interpretazione decimale):
Tensione del circuito intermedio [1 bit = 100 mV].
Vedi anche: r0070 (Valore attuale tensione del circuito intermedio)

Rimedi: - Verificare la tensione di collegamento apparecchi (p0210).
- Verificare il dimensionamento della bobina di rete.
Vedi anche: p0210 (Tensione di collegamento apparecchi)

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

F30600 SI MM: STOP A attivato

Valore di segnalazione: %1

Oggetto azion.: SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Effetto: OFF2

Tacitazione: IMMEDIATAMENTE (POWER ON)

Causa: La funzione "Safety Integrated", integrata nell'azionamento, sul Motor Module (MM) ha rilevato un errore e provocato uno STOP A (cancellazione degli impulsi tramite il tracciato di arresto Safety del Motor Module).
- La dinamizzazione forzata del tracciato di arresto Safety del Motor Module è fallita.
- Reazione conseguente all'anomalia F30611 (guasto in un canale di sorveglianza).

Valore di anomalia (r0949, interpretazione decimale):
0: Richiesta di arresto dalla Control Unit.
1005: Impulsi cancellati anche se non è selezionato alcun STO e non è presente alcun comando interno STOP A.
1010: Impulsi abilitati anche se è selezionato STO o se è presente un comando interno STOP A.
1020: Errore interno del software nella funzione "Protezione tensione interna". La funzione "Protezione tensione interna" è stata rimossa. Viene attivato uno STOP A non tacitabile.
9999: Reazione conseguente all'anomalia F30611.

Rimedi:
- Selezionare e deselezionare la coppia disinserita in sicurezza.
- Sostituire il Motor Module interessato.

Per il valore di anomalia = 1020:
- Eseguire un POWER ON per tutti i componenti (disinserzione/inserzione).
- Aggiornare il software del Motor Module.
- Sostituire i Motor Module.

Per il valore di anomalia = 9999:
- Eseguire la diagnostica per l'anomalia presente F30611.

Nota:
CU: Control Unit
MM: Motor Module
SI: Safety Integrated
STO: Safe Torque Off (coppia disinserita in sicurezza) / SH: Safe standstill (arresto sicuro)

F30611 SI MM: Guasto in un canale di sorveglianza

Valore di segnalazione: %1

Oggetto azion.: SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Effetto: NESSUNO (OFF1, OFF2, OFF3)

Tacitazione: IMMEDIATAMENTE (POWER ON)

Causa: La funzione "Safety Integrated", integrata nell'azionamento, sul Motor Module (MM) ha rilevato un errore nel confronto dati incrociato tra Control Unit (CU) e MM e ha provocato lo STOP F.
In seguito a questa anomalia, una volta trascorso il tempo di passaggio parametrizzato (p9858) si verifica l'anomalia F30600 (SI MM: STOP A attivato).
Valore di anomalia (r0949, interpretazione decimale):
0: Richiesta di arresto dalla Control Unit.
1 ... 999:
Numero del dato confrontato in modo incrociato che ha provocato questa anomalia. Questo numero viene visualizzato anche in r9895.
1: Clock di sorveglianza SI (r9780, r9880).
2: Abilitazione funzioni sicure di SI (p9601, p9801). Solo i bit supportati vengono confrontati in modo incrociato.
3: Tempo di tolleranza commutazione SGE di SI (p9650, p9850).
4: Tempo di passaggio da STOP F a STOP A di SI (p9658, p9858)
5: Abilitazione comando di frenatura sicura di SI (p9602, p9802).
6: Abilitazione funzioni sicure di SI Motion (p9501, valore interno).
7: Tempo di ritardo SI della cancellazione impulsi in caso di Safe Stop 1 (p9652, p9852).
8: Indirizzo SI PROFIsafe (p9610, p9810).
9: Tempo di antirimbalzo SI per STO/SBC/SS1 (MM) (p9651, p9851).
10: tempo di ritardo SI per la cancellazione impulsi per ESR (p9697, p9897).
11: SI modo Safe Brake Adapter, collegamento BICO (p9621, p9821).
12: SI Safe Brake Adapter, tempo inserzione relè (p9622[0], p9822[0]).
13: SI Safe Brake Adapter, tempo disinserzione relè (p9622[1], p9822[1]).

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

1000: Timer contr. scaduto. Nel tempo di circa 5 x p9850 sono avvenute troppe operazioni di commutazione sugli ingressi orientati alla sicurezza della Control Unit, oppure tramite PROFIsafe/TM54F è stato emesso troppe volte STO (anche come reazione conseguente).
1001, 1002: Errore di inizializzazione timer di modifica / timer di controllo.
1950: Temperatura dell'unità al di fuori del campo di temperatura ammesso.
1951: Temperatura dell'unità non plausibile.
2000: Stato della selezione STO diverso sulla Control Unit e sul Motor Module.
2001: Risposta diversa della cancellazione sicura degli impulsi sulla Control Unit e sul Motor Module.
2002: Stato del timer di ritardo SS1 diverso sulla Control Unit e sul Motor Module.
6000 ... 6999:
Errore nel comando PROFIsafe.
Per questi valori di anomalia vengono trasferiti segnali di comando failsafe (Failsafe Values) alle funzioni di sicurezza.
Il significato dei singoli valori dei messaggi è descritto nel messaggio Safety C01711 della Control Unit.

Rimedi:
Per il valore di anomalia = 1 ... 5 e 7 ... 999:
- Controllare il dato confrontato in modo incrociato che ha provocato STOP F.
- Eseguire un POWER ON per tutti i componenti (disinserzione/inserzione).
- Aggiornare il software del Motor Module.
- Aggiornare il software della Control Unit.
Per il valore di anomalia = 6:
- Eseguire un POWER ON per tutti i componenti (disinserzione/inserzione).
- Aggiornare il software del Motor Module.
- Aggiornare il software della Control Unit.
Per il valore di anomalia = 1000:
- Controllare il cablaggio degli ingressi orientati alla sicurezza (SGE) sulla Control Unit (problemi di contatto).
- PROFIsafe: eliminare problemi di contatto/anomalie su master PROFIBUS/controller PROFINET. - Controllare il cablaggio degli ingressi sicuri sul TM54F (problemi di contatto).
Per il valore di anomalia = 1001, 1002:
- Eseguire un POWER ON per tutti i componenti (disinserzione/inserzione).
- Aggiornare il software del Motor Module.
- Aggiornare il software della Control Unit.
Per il valore di anomalia = 2000, 2001, 2002:
- Controllare il tempo di tolleranza della commutazione SGE ed eventualmente aumentare il valore (p9650/p9850, p9652/p9852).
- Controllare il cablaggio degli ingressi orientati alla sicurezza (SGE) (problemi di contatto).
- Verificare la causa per la selezione STO in r9772. Quando le funzioni SMM sono attive (p9501 = 1) la selezione STO può avvenire anche attraverso queste funzioni.
- Sostituire il Motor Module interessato.
Per il valore di anomalia = 6000 ... 6999:
Vedere la descrizione dei valori dei messaggi per il messaggio Safety C01711.
Nota:
CU: Control Unit
MM: Motor Module
SGE: Ingresso orientato alla sicurezza
SI: Safety Integrated
SMM: Safe Motion Monitoring
SS1: Safe Stop 1 (corrisponde allo stop categoria 1 secondo EN60204)
STO: Safe Torque Off (coppia disinserita in sicurezza) / SH: Safe standstill (arresto sicuro)
ESR: Extended Stopping and Retract (arresto e svincolo ampliati)

N30620 (F, A) SI MM: Coppia disinserita in sicurezza attiva

Valore di segnalazione: -

Oggetto azion.: SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Effetto: NESSUNA

Tacitazione: NESSUNA

Causa:
La funzione "coppia disinserita in sicurezza" è stata selezionata sul Motor Module (MM) tramite morsetto d'ingresso ed è attiva.
Nota:
Questo messaggio non provoca una reazione di Stop Safety.

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

Rimedi: Nessuna operazione necessaria.
Nota:
MM: Motor Module
SI: Safety Integrated
STO: Safe Torque Off (coppia disinserita in sicurezza) / SH: Safe standstill (arresto sicuro)

Reazione a F: OFF2

Tacitazione per F: IMMEDIATAMENTE (POWER ON)

Reazione a A: NESSUNA

Tacitazione per A: NESSUNA

N30621 (F, A) SI MM: Safe Stop 1 attivo

Valore di segnalazione: -

Oggetto azion.: SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Effetto: NESSUNA

Tacitazione: NESSUNA

Causa: La funzione "Safe Stop 1" (SS1) è stata selezionata sul Motor Module (MM) ed è attiva.
Nota:
Questo messaggio non provoca una reazione di Stop Safety.

Rimedi: Nessuna operazione necessaria.
Nota:
MM: Motor Module
SI: Safety Integrated
SS1: Safe Stop 1 (corrisponde allo stop categoria 1 secondo EN60204)

Reazione a F: OFF3

Tacitazione per F: IMMEDIATAMENTE (POWER ON)

Reazione a A: NESSUNA

Tacitazione per A: NESSUNA

F30625 SI MM: Assenza funzionalità vitale nei dati Safety

Valore di segnalazione: %1

Oggetto azion.: SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Effetto: OFF2

Tacitazione: IMMEDIATAMENTE (POWER ON)

Causa: La funzione "Safety Integrated", integrata nell'azionamento, sul Motor Module (MM) ha rilevato un errore nel segnale di funzionalità vitale dei dati Safety tra Control Unit (CU) e MM e ha provocato lo STOP A.
- Comunicazione DRIVE-CLiQ disturbata o interrotta.
- Si è verificato un overflow degli intervalli di tempo del software Safety.
Valore di anomalia (r0949, interpretazione decimale):
Solo per la diagnostica errori interna Siemens.

Rimedi:
- Selezionare e deselezionare la coppia disinserita in sicurezza.
- Eseguire un POWER ON per tutti i componenti (disinserzione/inserzione).
- Controllare se esistono anomalie nella comunicazione DRIVE-CLiQ tra la Control Unit e il Motor Module interessato ed eventualmente eseguire la diagnostica appropriata.
- Deselezionare le funzioni dell'azionamento non assolutamente necessarie.
- Ridurre il numero degli azionamenti.
- Controllare che l'installazione del quadro elettrico e la posa dei cavi siano conformi EMC.

Nota:
CU: Control Unit
MM: Motor Module
SI: Safety Integrated

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

F30630 SI MM: Comando di frenatura errato

Valore di segnalazione: %1

Oggetto azion.: SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Effetto: OFF2

Tacitazione: IMMEDIATAMENTE (POWER ON)

Causa: La funzione "Safety Integrated", integrata nell'azionamento, sul Motor Module (MM) ha rilevato un errore nel comando di frenatura ed ha provocato lo STOP A.
Valore di anomalia (r0949, interpretazione decimale):
10:
Errore nel processo "Apri freno".
- Parametro p1278 impostato in modo errato.
- Freno non collegato o rottura del cavo (verificare se con p1278 = 1 e p9602/p9802 = 0 (SBC disattivato) il freno si apre).
- Cortocircuito verso terra.
30:
Errore nel processo "Chiudi freno".
- Freno non collegato o rottura del cavo (verificare se con p1278 = 1 e p9602/p9802 = 0 (SBC disattivato) il freno si apre).
- Cortocircuito nell'avvolgimento del freno.
40:
Errore nello stato "Freno chiuso".
60, 70:
Errore nel comando di frenatura della Control Unit o disturbo della comunicazione tra Control Unit e Motor Module (comando di frenatura).
81: SafeBrakeAdapter: errore nello stato "Freno chiuso".
82: SafeBrakeAdapter: errore nello stato "Freno aperto".
83: SafeBrakeAdapter: errore nello stato "Chiudi freno".
84,85:
SafeBrakeAdapter: errore nel comando di frenatura della Control Unit o disturbo della comunicazione tra Control Unit e Motor Module (comando di frenatura).
Nota:
tutti i valori di anomalia possono avere le seguenti cause:
- Schermatura del cavo del motore non collegata correttamente.
- Difetto nel circuito di comando di frenatura del Motor Module.

Rimedi: - Controllare il parametro p1278 (con SBC è ammesso soltanto p1278 = 0).
- Selezionare e deselezionare la coppia disinserita in sicurezza.
- Controllare la connessione del freno di stazionamento motore.
- Controllare il funzionamento del freno di stazionamento motore.
- Controllare se esistono anomalie nella comunicazione DRIVE-CLiQ tra la Control Unit e il Motor Module interessato ed eventualmente eseguire la diagnostica appropriata.
- Verificare la conformità EMC dell'installazione del quadro elettrico e della posa dei cavi (ad es. collegare la schermatura del cavo motore e dei conduttori dei freni alla lamiera di schermatura o avvitare il connettore motore sulla carcassa).
- Sostituire il Motor Module interessato.
Funzionamento con Safe Brake Module o Safe Brake Adapter:
- Controllare il collegamento del Safe Brake Module o del Safe Brake Adapter.
- Sostituire il Safe Brake Module o il Safe Brake Adapter.
Nota:
MM: Motor Module
SBC: Safe Brake Control (comando di frenatura sicuro)
SI: Safety Integrated

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

A30640 (F) SI MM: Errore nel tracciato di arresto del secondo canale

Valore di segnalazione: %1

Oggetto azion.: SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Effetto: NESSUNA

Tacitazione: NESSUNA

Causa: Il Motor Module ha rilevato un errore nella comunicazione con il controllore sovraordinato o l'unità TM54F per il trasferimento delle informazioni di sicurezza, oppure la comunicazione tra i Motor Module collegati in parallelo è disturbata.
Nota:
Questa anomalia provoca un STOP A tacitabile.
Valore di anomalia (r0949, interpretazione decimale):
Solo per la diagnostica errori interna Siemens.

Rimedi: Per il controllore sovraordinato vale:
- Controllare l'indirizzo PROFIsafe nel controllore sovraordinato e nel Motor Module ed eventualmente adattarlo.
- Eseguire un salvataggio di tutti i parametri (p0977 = 1).
- Eseguire un POWER ON per tutti i componenti (disinserzione/inserzione).
Nell'unità TM54F eseguire le seguenti operazioni:
- Avviare la funzione di copia per il Node Identifier (p9700 = 1D hex).
- Confermare CRC hardware (p9701 = EC hex).
- Eseguire un salvataggio di tutti i parametri (p0977 = 1).
- Eseguire un POWER ON per tutti i componenti (disinserzione/inserzione).
Per collegamento in parallelo:
- Controllare l'indirizzo PROFIsafe nella Control Unit e nel Motor Module ed eventualmente adeguarlo.
- Eseguire un salvataggio di tutti i parametri (p0977 = 1).
- Eseguire un POWER ON per tutti i componenti (disinserzione/inserzione).
In generale vale:
- Aggiornare il software del Motor Module.
Nota:
MM: Motor Module
SI: Safety Integrated
Vedi anche: p9810 (SI Indirizzo PROFIsafe (processore 2))

Reazione a F: NESSUNO (OFF2)

Tacitazione per F: IMMEDIATAMENTE (POWER ON)

F30649 SI MM: Errore software interno

Valore di segnalazione: %1

Oggetto azion.: SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Effetto: OFF2

Tacitazione: IMMEDIATAMENTE (POWER ON)

Causa: Si è verificato un errore interno nel software Safety Integrated sul Motor Module.
Nota:
Questa anomalia provoca uno STOP A non tacitabile.
Valore di anomalia (r0949, interpretazione esadecimale):
Solo per la diagnostica errori interna Siemens.

Rimedi: - Eseguire un POWER ON per tutti i componenti (disinserzione/inserzione).
- Ripetere la messa in servizio della funzione Safety Integrated ed eseguire un POWER ON.
- Aggiornare il software del Motor Module.
- Contattare la hotline.
- Sostituire i Motor Module.
Nota:
MM: Motor Module
SI: Safety Integrated

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

F30650 SI MM: Prova di collaudo necessaria

Valore di segnalazione: %1

Oggetto azion.: SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Effetto: OFF2

Tacitazione: IMMEDIATAMENTE (POWER ON)

Causa: La funzione "Safety Integrated" sul Motor Module richiede una prova di collaudo.
Nota:
Questa anomalia provoca un STOP A tacitabile.
Valore di anomalia (r0949, interpretazione decimale):
130: Mancano i parametri Safety per il Motor Module.
Nota:
Questo valore di anomalia viene sempre emesso alla prima messa in servizio di Safety Integrated.
1000: Checksum di riferimento e attuale sul Motor Module non identiche (avviamento).
- Almeno un dato della checksum è errato.
2000: Checksum di riferimento e attuale sul Motor Module non identiche (modalità di messa in servizio).
- Checksum di riferimento sul Motor Module non immessa correttamente (p9899 diverso da r9898).
2003: Prova di collaudo necessaria a causa della modifica di un parametro Safety.
2005: Il registro Safety ha rilevato che le somme di controllo Safety sono state modificate. È necessaria una prova di collaudo.
3003: Prova di collaudo necessaria a causa della modifica di un parametro Safety riferito all'hardware.
9999: Reazione conseguente ad un'altra anomalia Safety verificatasi nella fase di avviamento che richiede una prova di collaudo.

Rimedi: Per il valore di anomalia = 130:
- Eseguire la messa in servizio Safety.
Per il valore di anomalia = 1000:
- Eseguire ripetutamente la messa in servizio Safety.
- Sostituire la scheda di memoria o la Control Unit.
Per il valore di anomalia = 2000:
- Verificare i parametri Safety sul Motor Module e adeguare la checksum di riferimento (p9899).
Per il valore di anomalia = 2003, 2005:
- Eseguire la prova di collaudo e produrre il relativo certificato.
La procedura per la prova di collaudo e un esempio di certificato di collaudo sono riportati nella seguente documentazione:
SINAMICS S120 Manuale di guida alle funzioni, Safety Integrated
Per il valore di anomalia = 3003:
- Eseguire i test funzionali per l'hardware modificato e redigere il protocollo di collaudo.
La procedura per la prova di collaudo e un esempio di certificato di collaudo sono riportati nella seguente documentazione:
SINAMICS S120 Manuale di guida alle funzioni, Safety Integrated
Per il valore di anomalia = 9999:
- Eseguire la diagnostica per l'altra anomalia Safety presente.
Nota:
MM: Motor Module
SI: Safety Integrated
Vedi anche: p9799 (SI Checksum di riferimento parametri SI (Control Unit)), p9899 (SI Checksum di riferimento parametri SI (processore 2))

F30651 SI MM: Sincronizzazione con Control Unit fallita

Valore di segnalazione: %1

Oggetto azion.: SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Effetto: OFF2

Tacitazione: IMMEDIATAMENTE (POWER ON)

Causa: La funzione "Safety Integrated", integrata nell'azionamento, richiede una sincronizzazione degli intervalli di tempo Safety sulla Control Unit e sul Motor Module. Questa sincronizzazione è fallita.
Nota:
Questa anomalia provoca uno STOP A non tacitabile.
Valore di anomalia (r0949, interpretazione decimale):
Solo per la diagnostica errori interna Siemens.

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

Rimedi:
- Eseguire un POWER ON per tutti i componenti (disinserzione/inserzione).
- Aggiornare il software del Motor Module.
- Aggiornare il software della Control Unit.

Nota:
MM: Motor Module
SI: Safety Integrated

F30652 SI MM: Clock di sorveglianza non ammesso

Valore di segnalazione: %1

Oggetto azion.: SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Effetto: OFF2

Tacitazione: IMMEDIATAMENTE (POWER ON)

Causa: Il clock di sorveglianza Safety Integrated non può essere rispettato a causa delle condizioni di comunicazione richieste nel sistema.
Nota:
Questa anomalia provoca uno STOP A non tacitabile.
Valore di anomalia (r0949, interpretazione decimale):
Solo per la diagnostica errori interna Siemens.

Rimedi:
- Se contemporaneamente si verifica l'anomalia 1652, applicare il rimedio descritto in relazione alla stessa.
- Aggiornare il software del Motor Module.

Nota:
MM: Motor Module
SI: Safety Integrated

F30655 SI MM: Compensazione delle funzioni di sorveglianza

Valore di segnalazione: %1

Oggetto azion.: SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Effetto: OFF2

Tacitazione: IMMEDIATAMENTE (POWER ON)

Causa: Si è verificato un errore nella compensazione delle funzioni di sorveglianza Safety Integrated di Control Unit (CU) e Motor Module (MM). Control Unit e Motor Module non hanno potuto determinare un blocco comune di funzioni di sorveglianza SI supportate.
- Comunicazione DRIVE-CLiQ disturbata o interrotta.
- Versioni software Safety Integrated di Control Unit e Motor Module incompatibili.

Nota:
Questa anomalia provoca uno STOP A non tacitabile.
Valore di anomalia (r0949, interpretazione esadecimale):
Solo per la diagnostica errori interna Siemens.

Rimedi:
- Eseguire un POWER ON per tutti i componenti (disinserzione/inserzione).
- Aggiornare il software del Motor Module.
- Aggiornare il software della Control Unit.
- Controllare che l'installazione del quadro elettrico e la posa dei cavi siano conformi EMC.

Nota:
CU: Control Unit
MM: Motor Module
SI: Safety Integrated

F30656 SI MM: Parametri Motor Module errati

Valore di segnalazione: %1

Oggetto azion.: SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Effetto: OFF2

Tacitazione: IMMEDIATAMENTE (POWER ON)

Causa: Si è verificato un errore nell'accesso ai parametri Safety Integrated per il Motor Module (MM) nella memoria non volatile.
Nota:
Questa anomalia provoca un STOP A tacitabile.

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

Valore di anomalia (r0949, interpretazione decimale):
129:
- Parametri Safety per il Motor Module danneggiati.
- L'azionamento con funzioni di sicurezza abilitate è stato forse copiato offline con il software di messa in servizio ed il progetto scaricato.
131: Errore software interno della Control Unit.
255: Errore software interno del Motor Module.

Rimedi:
- Eseguire una nuova messa in servizio Safety.
- Aggiornare il software della Control Unit.
- Aggiornare il software del Motor Module.
- Sostituire la scheda di memoria o la Control Unit.

Per il valore di anomalia = 129:
- Attivare la modalità di messa in servizio Safety (p0010 = 95).
- Adeguare l'indirizzo PROFIsafe (p9610).
- Avviare la funzione di copia per il parametro SI (p9700 = D0 hex).
- Confermare la modifica dati (p9701 = DC hex).
- Chiudere la modalità di messa in servizio Safety (p0010 = 0).
- Eseguire un salvataggio di tutti i parametri (p0977 = 1 oppure "Copia da RAM a ROM").
- Eseguire un POWER ON per tutti i componenti (disinserzione/inserzione).

Nota:
MM: Motor Module
SI: Safety Integrated

F30659 SI MM: Richiesta di scrittura parametri rifiutata

Valore di segnalazione: %1

Oggetto azion.: SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Effetto: OFF2

Tacitazione: IMMEDIATAMENTE (POWER ON)

Causa: Il job di scrittura per uno o più dei parametri Safety Integrated sul Motor Module (MM) è stato rifiutato.
Nota:
Questa anomalia non provoca una reazione di Stop Safety.
Valore di anomalia (r0949, interpretazione decimale):
10: Si è tentato di abilitare la funzione STO anche se questa non può essere supportata.
11: Si è tentato di abilitare la funzione SBC anche se questa non può essere supportata.
13: Si è tentato di abilitare la funzione SS1 anche se questa non può essere supportata.
14: Si è tentato di abilitare la funzione di sorveglianza sicura del movimento anche se questa non può essere supportata.
15: Si è tentato di abilitare le sorveglianze di movimento integrate nell'azionamento anche se queste non possono essere supportate.
16: È stato eseguito il tentativo di abilitare la comunicazione PROFIsafe, anche se questa non è supportata o la versione utilizzata del driver PROFIsafe è diversa nella CU e nel MM.
18: Si è tentato di abilitare la funzione PROFIsafe per Basic Functions anche se non può essere supportata.
19: Si è tentato di abilitare il ritardo della cancellazione impulsi per ESR, sebbene questa funzione non possa essere supportata.
Vedi anche: r9771 (SI Funzioni comuni (processore 1)), r9871 (SI Funzioni comuni (processore 2))

Rimedi: Per il valore di anomalia =10, 11, 13, 14, 15, 16, 18, 19:
- Controllare se esistono anomalie nella compensazione delle funzioni Safety tra la Control Unit e il Motor Module interessato (F01655, F30655) ed eventualmente eseguire la diagnostica appropriata.
- Utilizzare un Motor Module che supporti la funzione desiderata.
- Aggiornare il software del Motor Module.
- Aggiornare il software della Control Unit.

Nota:
CU: Control Unit
ESR: Extended Stop and Retract (arresto e svincolo ampliati)
MM: Motor Module
SBC: Safe Brake Control (comando di frenatura sicuro)
SI: Safety Integrated
SS1: Safe Stop 1 (corrisponde allo stop categoria 1 secondo EN60204)
STO: Safe Torque Off (coppia disinserita in sicurezza) / SH: Safe standstill (arresto sicuro)

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

F30662 Errore nella comunicazione interna

Valore di segnalazione: %1

Oggetto azion.: Tutti gli oggetti

Effetto: OFF2

Tacitazione: POWER ON

Causa: Si è verificato un errore nella comunicazione interna dell'unità.
Valore di anomalia (r0949, interpretazione esadecimale):
Solo per la diagnostica errori interna Siemens.

Rimedi:
- Eseguire un POWER ON (disinserzione/inserzione).
- Aggiornare il firmware a una nuova versione.
- Contattare la hotline.

F30664 Errore in fase di avviamento

Valore di segnalazione: %1

Oggetto azion.: Tutti gli oggetti

Effetto: OFF2

Tacitazione: POWER ON

Causa: Si è verificato un errore nella fase di avviamento.
Valore di anomalia (r0949, interpretazione esadecimale):
Solo per la diagnostica errori interna Siemens.

Rimedi:
- Eseguire un POWER ON (disinserzione/inserzione).
- Aggiornare il firmware a una nuova versione.
- Contattare la hotline.

F30665 SI MM: Sistema guasto

Valore di segnalazione: %1

Oggetto azion.: SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Effetto: OFF2

Tacitazione: IMMEDIATAMENTE

Causa: È stato rilevato un guasto nel sistema prima dell'ultimo avviamento o durante l'avviamento corrente. È stato eventualmente eseguito un nuovo avvio (Reset).
Valore di anomalia (r0949, interpretazione esadecimale):
200000 hex, 400000 hex:
- Errore durante avvio/funzionamento corrente.

2 hex:
- I parametri p9500 e p9300 non sono identici (se contemporaneamente viene visualizzato il messaggio Safety C30711).

Altri valori:
- Guasto prima dell'ultimo avviamento nel sistema.

Rimedi:
- Eseguire un POWER ON (disinserzione/inserzione).
- Aggiornare il firmware a una nuova versione.
- Contattare la hotline.

Per il valore di anomalia = 2:
- Verificare che i parametri p9500 e p9300 siano identici (se contemporaneamente viene visualizzato il messaggio Safety C30711).

Valore di anomalia = 400000 hex:
- Accertarsi che la Control Unit sia collegata al Power Module.

A30666 (F) SI Motion MM: Segnale 1 statico su F-DI per tacitazione sicura

Valore di segnalazione: -

Oggetto azion.: SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Effetto: NESSUNA

Tacitazione: NESSUNA

Causa: Sull'F-DI parametrizzato in p10106 si trova un segnale logico 1 per un periodo superiore a 10 secondi.

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

Se sull'F-DI non viene eseguita nessuna tacitazione per la tacitazione sicura, deve trovarsi un segnale logico 0 statico. Questo permette di evitare una tacitazione sicura involontaria (o il segnale "Internal Event Acknowledge") nel caso in cui si verifichi la rottura di un conduttore o il rimbalzo di uno dei due ingressi digitali.

Rimedi: Impostare l'ingresso digitale fail-safe (F-DI) sul segnale logico 0 (p10106).
Nota:
F-DI: Failsafe Digital Input (ingresso digitale a prova d'errore)

Reazione a F: NESSUNO

Tacitazione per F: IMMEDIATAMENTE

F30672 SI CU: Software Control Unit incompatibile

Valore di segnalazione: %1

Oggetto azion.: SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Effetto: OFF2

Tacitazione: IMMEDIATAMENTE (POWER ON)

Causa: Il software della Control Unit esistente non supporta la sorveglianza del movimento basata sull'azionamento.
Nota:
Questa anomalia provoca uno STOP A non tacitabile.
Valore di anomalia (r0949, interpretazione decimale):
Solo per la diagnostica errori interna Siemens.

Rimedi: - Controllare se esistono anomalie nella compensazione delle funzioni Safety tra la Control Unit e il Motor Module (F01655, F30655) ed eventualmente eseguire la diagnostica appropriata.
- Utilizzare una Control Unit che supporta la sorveglianza di movimento sicura.
- Aggiornare il software della Control Unit.
Nota:
SI: Safety Integrated

F30680 SI Motion MM: Errore di checksum sorveglianze sicure

Valore di segnalazione: %1

Oggetto azion.: SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Effetto: OFF2

Tacitazione: IMMEDIATAMENTE (POWER ON)

Causa: La checksum attuale calcolata dal Motor Module e registrata in r9398 sui parametri rilevanti ai fini della sicurezza non corrisponde a quella di riferimento in p9399 memorizzata all'ultimo collaudo della macchina.
Sono stati modificati dei parametri rilevanti ai fini della sicurezza oppure si è verificato un errore.
Nota:
Questa anomalia provoca un STOP A tacitabile.
Valore di anomalia (r0949, interpretazione decimale):
0: Errore di checksum su parametri SI per la sorveglianza di movimento.
1: Errore di checksum su parametri SI per l'assegnazione dei componenti.

Rimedi: - Controllare i parametri rilevanti ai fini della sicurezza ed eventualmente correggerli.
- Impostare la checksum di riferimento su quella attuale.
- Eseguire POWER ON nel caso in cui siano stati modificati dei parametri Safety che necessitano di POWER ON.
- Eseguire la prova di collaudo.

F30681 SI Motion MM: Valore parametro errato

Valore di segnalazione: Parametro: %1

Oggetto azion.: SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Effetto: OFF2

Tacitazione: IMMEDIATAMENTE (POWER ON)

Causa: Il parametro non può essere parametrizzato con questo valore.
Nota:
Questo messaggio non provoca una reazione di Stop Safety.
Valore di anomalia (r0949, interpretazione decimale):
Numero parametro con valore errato.

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

Rimedi: Correggere il valore del parametro.
Se i valori dei parametri encoder differiscono (p9526/p9326), avviare la funzione di copia dei parametri SI (p9700 = 57 hex).
Per il valore di anomalia 9317, controllare anche p9316.0.

F30682 SI Motion MM: Funzione di sorveglianza non supportata

Valore di segnalazione: %1

Oggetto azion.: SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Effetto: OFF2

Tacitazione: IMMEDIATAMENTE (POWER ON)

Causa: La funzione di sorveglianza abilitata in p9301, p9501, p9601 o p9801 non è supportata in questa versione del firmware.
Nota:
Questo messaggio non provoca una reazione di Stop Safety.
Valore di anomalia (r0949, interpretazione decimale):
1: Funzione di sorveglianza SLP non supportata (p9301.1).
2: Funzione di sorveglianza SCA non supportata (p9301.7 e p9301.8 ... 15).
3: Funzione di sorveglianza SLS-Override non supportata (p9301.5).
4: Funzione di sorveglianza attivazione ESR esterna non supportata (p9301.4).
5: Funzione di sorveglianza F-DI in PROFIsafe non supportata (p9301.30).
6: Abilitazione sincronizzazione valore attuale non supportata (p9301.3).
9: Funzione di sorveglianza non supportata, bit di abilitazione riservato (p9301.2, p9301.17 ... 29, p9301.31, eventualmente p9301.6).
12: NcSI non è supportato da questa Control Unit.
24: Funzione di sorveglianza SDI non supportata.
26: Isteresi e filtro per funzione di sorveglianza SSM senza encoder non supportati (p9301.16).
30: La versione del firmware del Motor Module è precedente rispetto alla versione della CU.

Rimedi: - Deselezionare la funzione di sorveglianza interessata (p9301, p9301, p9303, p9601, p9801).
- Aggiornare il firmware del Motor Module.
Nota:
ESR: Extended Stop and Retract (arresto e svincolo ampliati)
SCA: Safe Cam (camma sicura) / SN: Safe software cam (camma software sicura)
SDI: Safe Direction (direzione di movimento sicura)
SI: Safety Integrated
SLP: Safely-Limited Position (posizione limitata sicura) / SE: Safe software limit switches (finecorsa software sicuro)
SLS: Safely Limited Speed (velocità limitata sicura) / SG: Safely reduced speed (velocità ridotta sicura)
Vedi anche: p9301, p9501, p9503, p9601, p9801, r9871

F30683 SI Motion MM: Abilitazione SOS/SLS assente

Valore di segnalazione: -

Oggetto azion.: SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Effetto: OFF2

Tacitazione: IMMEDIATAMENTE (POWER ON)

Causa: In p9301 la funzione di base sicura "SOS/SLS" non è abilitata anche se sono abilitate altre sorveglianze sicure.
Nota:
Questo messaggio non provoca una reazione di Stop Safety.

Rimedi: Abilitare la funzione "SOS/SLS" (p9301.0).
Nota:
SI: Safety Integrated
SLS: Safely Limited Speed (velocità limitata sicura) / SG: Safely reduced speed (velocità ridotta sicura)
SOS: Safe Operating Stop (arresto operativo sicuro) / SBH: Safe operating stop (arresto operativo sicuro)
Vedi anche: p9301 (SI Motion, abilitazione funzioni sicure (processore 2))

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

F30685 SI Motion MM: Valore limite velocità limitata sicura troppo elevato

Valore di segnalazione: %1

Oggetto azion.: SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Effetto: OFF2

Tacitazione: IMMEDIATAMENTE (POWER ON)

Causa: Il valore limite per la funzione "velocità limitata sicura" (SLS) è maggiore della velocità che corrisponde a una frequenza limite dell'encoder di 500 kHz.
Nota:
Questo messaggio non provoca una reazione di Stop Safety.
Valore di anomalia (r0949, interpretazione decimale):
Velocità massima ammessa.

Rimedi: Correggere i valori limite per SLS ed eseguire un POWER ON.
Nota:
SI: Safety Integrated
SLS: Safely Limited Speed (velocità limitata sicura) / SG: Safely reduced speed (velocità ridotta sicura)
Vedi anche: p9331 (SI Motion, valori limite SLS (processore 2))

F30688 SI Motion MM: Sincronizzazione valore attuale non ammessa

Valore di segnalazione: -

Oggetto azion.: SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Effetto: OFF2

Tacitazione: IMMEDIATAMENTE (POWER ON)

Causa: - L'abilitazione della sincronizzazione del valore attuale in un sistema a 1 encoder non è ammessa.
- Non è ammessa l'abilitazione della sincronizzazione del valore attuale contemporaneamente a una funzione di sorveglianza con riferimento assoluto (SCA/SLP).
Nota:
Questa anomalia provoca uno STOP A non tacitabile.

Rimedi: - Deselezionare la funzione "Sincronizzazione del valore attuale" o parametrizzare un sistema a 2 encoder.
- Deselezionare la funzione "Sincronizzazione del valore attuale" o le funzioni di sorveglianza con riferimento assoluto (SCA/SLP) ed eseguire un POWER ON.
Nota:
SCA: Safe Cam (camma sicura) / SN: Safe software cam (camma software sicura)
SI: Safety Integrated
SLP: Safely-Limited Position (posizione limitata sicura) / SE: Safe software limit switches (finecorsa software sicuro)
Vedi anche: p9501 (SI Motion, abilitazione funzioni sicure (processore 1))

F30692 SI Motion MM: Valore parametro errato senza encoder

Valore di segnalazione: Parametro: %1

Oggetto azion.: SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Effetto: OFF2

Tacitazione: IMMEDIATAMENTE (POWER ON)

Causa: Il parametro non può essere parametrizzato con questo valore se le sorveglianze del movimento sono parametrizzate senza encoder in p9306.
Nota:
Questo messaggio non provoca una reazione di Stop Safety.
Valore di anomalia (r0949, interpretazione decimale):
Numero parametro con valore errato.
Vedi anche: p9301 (SI Motion, abilitazione funzioni sicure (processore 2))

Rimedi: Correggere il valore del parametro oppure deselezionare le sorveglianze del movimento senza encoder.
Vedi anche: p9301 (SI Motion, abilitazione funzioni sicure (processore 2)), p9501 (SI Motion, abilitazione funzioni sicure (processore 1))

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

A30693 (F) SI MM: Parametrizzazione Safety modificata, avvio a caldo/POWER ON necessario

Valore di segnalazione: %1

Oggetto azion.: SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Effetto: NESSUNA

Tacitazione: NESSUNA

Causa: Sono stati modificati dei parametri Safety che diventano attivi solo dopo un avvio a caldo o un POWER ON.
Valore di avviso (r2124, interpretazione decimale):
Numero del parametro Safety che a causa della modifica necessita un avvio a caldo o un POWER ON.

Rimedi: - Eseguire un avvio a caldo (p0009 = 30, p0976 = 2, 3).
- Eseguire un POWER ON per tutti i componenti (disinserzione/inserzione).
Nota:
Prima dell'esecuzione del test di collaudo è necessario eseguire un POWER ON per tutti i componenti.

Reazione a F: NESSUNO (OFF1, OFF2, OFF3)

Tacitazione per F: POWER ON

C30700 SI Motion MM: STOP A attivato

Valore di segnalazione: -

Oggetto azion.: SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Effetto: OFF2

Tacitazione: IMMEDIATAMENTE (POWER ON)

Causa: L'azionamento viene arrestato tramite STOP A (cancellazione impulsi tramite il tracciato di arresto Safety della Control Unit).
Cause possibili:
- Richiesta di arresto dalla Control Unit.
- Impulsi non cancellati dopo il tempo parametrizzato (p9357) avendo selezionato lo stop di prova.
- Reazione al messaggio C30706 "SI Motion MM: Limite SAM/SBR superato"
- Reazione conseguente al messaggio C30714 "SI Motion MM: Velocità limitata sicura superata".
- Reazione conseguente al messaggio C30701 "SI Motion MM: STOP B attivato".

Rimedi: - Eliminare la causa dell'anomalia sulla Control Unit.
- Controllare il valore in p9357, eventualmente aumentarlo.
- Controllare il tracciato di arresto della Control Unit (controllare la comunicazione DRIVE-CLiQ).
- Eseguire la diagnostica per il messaggio presente C30706.
- Eseguire la diagnostica per il messaggio presente C30714.
- Eseguire la diagnostica per il messaggio presente C30701.
- Sostituire il Motor Module / Power Module.
- Sostituire la Control Unit.
Questo messaggio può essere tacitato tramite Terminal Module 54F (TM54F) oppure PROFIsafe.
Nota:
SAM: Safe Acceleration Monitor (sorveglianza sicura dell'accelerazione)
SBR: Safe Brake Ramp (sorveglianza rampa di frenatura sicura)
SI: Safety Integrated

C30701 SI Motion MM: STOP B attivato

Valore di segnalazione: -

Oggetto azion.: SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Effetto: OFF3

Tacitazione: IMMEDIATAMENTE (POWER ON)

Causa: L'azionamento viene fermato tramite STOP B (frenatura alla rampa OFF3).
A seguito di questa anomalia viene emesso il messaggio C30700 "Si Motion MM: STOP A attivato" dopo che è trascorso il tempo parametrizzato in p9356 o dopo che viene superata in negativo la soglia di velocità parametrizzata in p9360.
Cause possibili:
- Richiesta di arresto dalla Control Unit.
- Reazione conseguente al messaggio C30714 "SI Motion MM: Velocità limitata sicura superata".
- Reazione conseguente al messaggio C30711 "SI Motion MM: Guasto in un canale di sorveglianza".
- Reazione al messaggio C30707 "SI Motion MM: tolleranza per arresto operativo sicuro superata".

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

Rimedi:
- Eliminare la causa dell'anomalia sulla Control Unit.
- Eseguire la diagnostica per il messaggio presente C30714.
- Eseguire la diagnostica per il messaggio presente C30711.
- Eseguire la diagnostica per il messaggio presente C30707.

Questo messaggio può essere tacitato tramite Terminal Module 54F (TM54F) oppure PROFIsafe.
Nota:
SI: Safety Integrated

C30706 SI Motion MM: Limite SAM/SBR superato

Valore di segnalazione: -

Oggetto azion.: SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Effetto: NESSUNO

Tacitazione: IMMEDIATAMENTE (POWER ON)

Causa: Funzioni di sorveglianza del movimento con encoder (p9306 = 0) o senza encoder con sorveglianza di accelerazione impostata (p9306 = 3):
SAM - sorveglianza sicura dell'accelerazione. Dopo l'avvio di STOP B (SS1) o STOP C (SS2) la velocità ha superato la tolleranza impostata.
Funzioni di sorveglianza del movimento senza encoder con sorveglianza rampa di frenatura impostata (p9306 = 1):
SBR - sorveglianza rampa di frenatura sicura. Dopo l'avvio di STOP B (SS1) o la commutazione SLS a una velocità inferiore, la velocità ha superato la tolleranza impostata.
- Tramite F-DI o PROFIsafe.

L'azionamento viene fermato mediante il messaggio C30700 "SI Motion MM: STOP A attivato".

Rimedi: Controllare il comportamento di frenatura, eventualmente adattare la tolleranza per la funzione "SAM" oppure la parametrizzazione della "SBR".
Questo messaggio può essere tacitato senza POWER ON nel seguente modo:
- Sorveglianze di movimento integrate nell'azionamento: tramite Terminal Module 54F (TM54F) oppure PROFIsafe

Nota:
SAM: Safe Acceleration Monitor (sorveglianza sicura dell'accelerazione)
SBR: Safe Brake Ramp (sorveglianza rampa sicura)
SI: Safety Integrated
Vedi anche: p9348, p9381, p9382, p9383, p9548

C30707 SI Motion MM: Tolleranza per arresto operativo sicuro superata

Valore di segnalazione: -

Oggetto azion.: SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Effetto: NESSUNO

Tacitazione: IMMEDIATAMENTE (POWER ON)

Causa: La posizione attuale si è allontanata dalla posizione di riferimento oltre la tolleranza di arresto.
L'azionamento viene fermato mediante il messaggio C30701 "SI Motion MM: STOP B attivato".

Rimedi:
- Controllare se sono presenti altre anomalie Safety ed eventualmente eseguire la diagnostica per le anomalie rilevate.
- Verificare che la tolleranza di fermo sia adatta alla precisione e alla dinamica di regolazione dell'asse.

Questo messaggio può essere tacitato tramite Terminal Module 54F (TM54F) oppure PROFIsafe.
Nota:
SI: Safety Integrated
SOS: Safe Operating Stop (arresto operativo sicuro) / SBH: Safe operating stop (arresto operativo sicuro)
Vedi anche: p9530 (SI Motion, tolleranza di arresto (processore 1))

C30708 SI Motion MM: STOP C attivato

Valore di segnalazione: -

Oggetto azion.: SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Effetto: STOP2

Tacitazione: IMMEDIATAMENTE (POWER ON)

Causa: L'azionamento viene fermato tramite STOP C (frenatura alla rampa OFF3).
Dopo che è trascorso il temporizzatore parametrizzato viene attivato "Arresto operativo sicuro" (SOS).

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

Cause possibili:
- Richiesta di stop dal controllore sovraordinato.
- Reazione conseguente al messaggio C30714 "SI Motion MM: Velocità limitata sicura superata".
Vedi anche: p9552 (SI Motion, tempo di passaggio da STOP C a SOS (processore 1))

Rimedi:
- Eliminare la causa dell'anomalia sul controllore.
- Eseguire la diagnostica per il messaggio presente C30714.
Questo messaggio può essere tacitato tramite Terminal Module 54F (TM54F) oppure PROFIsafe.
Nota:
SI: Safety Integrated
SOS: Safe Operating Stop (arresto operativo sicuro) / SBH: Safe operating stop (arresto operativo sicuro)

C30709 SI Motion MM: STOP D attivato

Valore di segnalazione: -

Oggetto azion.: SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Effetto: NESSUNO

Tacitazione: IMMEDIATAMENTE (POWER ON)

Causa:
L'azionamento viene fermato tramite STOP D (frenatura sul percorso).
Dopo che è trascorso il temporizzatore parametrizzato viene attivato "Arresto operativo sicuro" (SOS).
Cause possibili:
- Richiesta di arresto dalla Control Unit.
- Reazione conseguente al messaggio C30714 "SI Motion: Velocità limitata sicura superata".
Vedi anche: p9353 (SI Motion, tempo di passaggio da STOP D a SOS (processore 2)), p9553 (SI Motion, tempo di passaggio da STOP D a SOS (processore 1))

Rimedi:
- Eliminare la causa dell'anomalia sul controllore.
- Eseguire la diagnostica per il messaggio presente C30714.
Questo messaggio può essere tacitato tramite Terminal Module 54F (TM54F) oppure PROFIsafe.
Nota:
SI: Safety Integrated
SOS: Safe Operating Stop (arresto operativo sicuro) / SBH: Safe operating stop (arresto operativo sicuro)

C30710 SI Motion MM: STOP E attivato

Valore di segnalazione: -

Oggetto azion.: SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Effetto: NESSUNO

Tacitazione: IMMEDIATAMENTE (POWER ON)

Causa:
L'azionamento viene fermato tramite STOP E (movimento di svincolo).
Dopo che è trascorso il temporizzatore parametrizzato viene attivato "Arresto operativo sicuro" (SOS).
Cause possibili:
- Richiesta di stop dal controllore sovraordinato.
- Reazione conseguente al messaggio C30714 "SI Motion: Velocità limitata sicura superata".
Vedi anche: p9354 (SI Motion, tempo di passaggio da STOP E a SOS (processore 2)), p9554 (SI Motion, tempo di passaggio da STOP E a SOS (processore 1))

Rimedi:
- Eliminare la causa dell'anomalia sul controllore.
- Eseguire la diagnostica per il messaggio presente C30714.
Questo messaggio può essere tacitato tramite Terminal Module 54F (TM54F) oppure PROFIsafe.
Nota:
SI: Safety Integrated
SOS: Safe Operating Stop (arresto operativo sicuro) / SBH: Safe operating stop (arresto operativo sicuro)

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

C30711 SI Motion MM: Guasto in un canale di sorveglianza

Valore di segnalazione: %1

Oggetto azion.: SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Effetto: NESSUNO

Tacitazione: IMMEDIATAMENTE (POWER ON)

Causa: Nel confronto incrociato dei due canali di sorveglianza, l'azionamento ha rilevato una differenza tra i dati di ingresso o i risultati delle sorveglianze e ha attivato uno STOP F. Una delle sorveglianze non è più affidabile, per cui non è garantito un funzionamento sicuro.
Se è attiva almeno una funzione di sorveglianza, dopo che è trascorso un intervallo di tempo parametrizzato viene emesso il messaggio C30701 "SI Motion: STOP B attivato". Il messaggio viene emesso con il valore di messaggio 1031 durante la sostituzione hardware di un Sensor Module.
I valori dei messaggi descritti di seguito possono verificarsi anche nei seguenti casi, se la causa esplicitamente citata non è valida:
- Tempi di clock parametrizzati con valori diversi (p9500/p9300, p9511/p9311).
- Tipi di assi parametrizzati con valori diversi (p9502/p9302).
- Tempi di clock troppo veloci (p9500/p9300, p9511/p9311).
- Sincronizzazione errata.

Valore del messaggio (r9749, interpretazione decimale):
0 ... 999: Numero del dato confrontato in modo incrociato che ha provocato questo messaggio. Per la descrizione dei singoli dati vedere il messaggio Safety C01711.
Il significato dei singoli valori dei messaggi è descritto nel messaggio Safety C01711 della Control Unit.
1000: Timer contr. scaduto. Sugli ingressi di sicurezza si sono verificate troppe variazioni di segnale.
1001: Err.inizial.timer controllo.
1005: Impulsi già cancellati con selez. stop di prova.
1011: Stato test di collaudo diverso tra canali sorv.
1012: Violaz. plausibilità val. att. encoder.
1020: Guasto comunicazione ciclica tra canali di sorveglianza
1021: Guasto comunicazione ciclica tra canale sorveglianza e SM.
1023: Errore durante il test di efficacia nell'encoder DRIVE-CLiQ.
1030: Errore encoder rilevato dall'altro canale di sorv.
1031: Trasmissione dati errata tra canale sorv. e SM (p9526/p9326).
1040: Impulsi cancellati con funzioni di sorveglianza senza encoder attive.
1041: Valore di corrente troppo basso (senza encoder).
1042: Errore di plausibilità corrente/tensione.
1043: Troppi processi di accelerazione.
1044: Errore plausibilità valori attuali di corrente.
5000 ... 5140:
Valori messaggi PROFIsafe.
Per questi valori di anomalia vengono trasferiti segnali di comando failsafe (Failsafe Values) alle funzioni di sicurezza.
Il significato dei singoli valori dei messaggi è descritto nel messaggio Safety C01711 della Control Unit.
6000 ... 6166:
Valori messaggi PROFIsafe (driver PROFIsafe per PROFIBUS DP V1/V2 e PROFINET).
Per questi valori di anomalia vengono trasferiti segnali di comando failsafe (Failsafe Values) alle funzioni di sicurezza.
Il significato dei singoli valori dei messaggi è descritto nel messaggio Safety C01711 della Control Unit.
Vedi anche: p9555 (SI Motion, tempo di passaggio da STOP F a STOP B (processore 1)), r9725 (SI Motion, diagnostica STOP F)

Rimedi: Valore del messaggio = 1030:
- Controllare la connessione dell'encoder.
- Sostituire eventualmente l'encoder.

Valore del messaggio = 1031:
Procedere come segue per la sostituzione di un Sensor Module:
- Avviare la funzione di copia per il Node Identifier dall'azionamento (p9700 = 1D hex).
- Confermare CRC hardware sull'azionamento (p9701 = EC hex).
- Eseguire un salvataggio di tutti i parametri (p0977 = 1).
- Eseguire un POWER ON per tutti i componenti (disinserzione/inserzione).

Vale principalmente quanto segue:
- Controllare la connessione dell'encoder.
- Sostituire eventualmente l'encoder.

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

Valore del messaggio = 1040:
- Deselezionare le funzioni di sorveglianza senza encoder, selezionare e deselezionare STO.
- Con la funzione di sorveglianza "SLS" attiva, dare l'abilitazione impulsi entro 5 s dalla deselezione di STO.
Altri valori del messaggio:
- Il significato dei singoli valori dei messaggi è descritto nel messaggio Safety C01711 della Control Unit.
Nota:
Questo messaggio può essere tacitato tramite Terminal Module 54F (TM54F) oppure PROFIsafe.
Vedi anche: p9300 (SI Motion, clock di sorveglianza (processore 2)), p9500 (SI Motion, clock di sorveglianza (processore 1))

C30712 SI Motion MM: Guasto durante l'elaborazione F-IO

Valore di segnalazione: %1

Oggetto azion.: SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Effetto: NESSUNO

Tacitazione: IMMEDIATAMENTE (POWER ON)

Causa: Nel confronto incrociato dei due canali di sorveglianza, l'azionamento ha rilevato una differenza tra i parametri o i risultati dell'elaborazione F-IO e ha attivato uno STOP F. Una delle sorveglianze non è più affidabile, per cui non è garantito un funzionamento sicuro.
A seguito dell'intervento di uno STOP F viene anche visualizzato il messaggio Safety C30711 con il valore 0.
Se è attiva almeno una funzione di sorveglianza, dopo che è trascorso un interv. di tempo parametrizz. viene emesso il messaggio Safety C30701 "SI Motion: STOP B attivato".
Valore del messaggio (r9749, interpretazione decimale):
Numero del dato confrontato in modo incrociato che ha provocato questo messaggio.
Vedere la descrizione dei valori dei messaggi per il messaggio Safety C01712.

Rimedi: - Verificare che i parametri interessati siano impostati correttamente ed eventualmente correggerli.
- Garantire l'uguaglianza copiando i dati SI sul secondo canale, quindi eseguire una prova di collaudo.
- Controllare che il clock di sorveglianza sia identico (p9500, p9300).
Nota:
Questo messaggio può essere tacitato tramite F-DI o PROFIsafe.
Vedi anche: p9300 (SI Motion, clock di sorveglianza (processore 2)), p9500 (SI Motion, clock di sorveglianza (processore 1))

C30714 SI Motion MM: Velocità limitata sicura superata

Valore di segnalazione: %1

Oggetto azion.: SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Effetto: NESSUNO

Tacitazione: IMMEDIATAMENTE (POWER ON)

Causa: L'azionamento si è mosso più velocemente del limite di velocità (p9331). L'azionamento verrà arrestato dalla reazione di stop progettata (p9363).
Valore del messaggio (r9749, interpretazione decimale):
100: SLS1 superato.
200: SLS2 superato.
300: SLS3 superato.
400: SLS4 superato.
1000: Frequenza limite encoder superata.

Rimedi: - Controllare il programma di movimento sul controllo.
- Controllare i limiti per la funzione "SLS" ed eventualmente adattarli (p9331).
Nota:
Questo messaggio può essere tacitato tramite Terminal Module 54F (TM54F) oppure PROFIsafe.
SI: Safety Integrated
SLS: Safely Limited Speed (velocità limitata sicura) / SG: Safely reduced speed (velocità ridotta sicura)
Vedi anche: p9331 (SI Motion, valori limite SLS (processore 2)), p9363 (SI Motion, reazione di stop SLS (processore 2))

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

C30716 SI Motion MM: Tolleranza per direzione di movimento sicura superata

Valore di segnalazione: %1

Oggetto azion.: SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Effetto: NESSUNO

Tacitazione: IMMEDIATAMENTE (POWER ON)

Causa: È stata superata la tolleranza per la funzione "Direzione di movimento sicura". L'azionamento verrà arrestato dalla reazione di stop progettata (p9366).
Valore del messaggio (r9749, interpretazione decimale):
0: La tolleranza per la funzione "Direzione di movimento sicura positiva" è stata superata.
1: La tolleranza per la funzione "Direzione di movimento sicura negativa" è stata superata.

Rimedi: - Controllare il programma di movimento sul controllo.
- Verificare la tolleranza per la funzione "SDI" ed eventualmente adattarla (p9364).
Questo messaggio può essere tacitato come segue:
Tramite F-DI o PROFIsafe.
Nota:
SDI: Safe Direction (direzione di movimento sicura)
SI: Safety Integrated
Vedi anche: p9364 (SI Motion, tolleranza SDI (processore 2)), p9365 (SI Motion, tempo di ritardo SDI (processore 2)), p9366 (SI Motion, reazione di stop SDI (processore 2))

C30770 SI Motion MM: Errore di discrepanza di ingressi/uscite fail-safe

Valore di segnalazione: %1

Oggetto azion.: SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Effetto: NESSUNO

Tacitazione: IMMEDIATAMENTE (POWER ON)

Causa: I morsetti di ingresso/uscita digitali fail-safe (F-DI/F-DO) presentano uno stato diverso per un tempo maggiore di quello parametrizzato in p10002 / p10102.
Valore di anomalia (r0949, interpretazione esadecimale):
yyyyxxxx hex
xxxx: Errore di discrepanza per gli ingressi digitali fail-safe (F-DI).
Bit 0: Errore di discrepanza per F-DI 0
Bit 1: Errore di discrepanza per F-DI 1
...
yyyy: Errore di discrepanza per le uscite digitali fail-safe (F-DO).
Bit 0: Errore di discrepanza per F-DO 0
...
Nota:
Se si verificano più errori di discrepanza, l'anomalia viene segnalata solo per il primo di essi.

Rimedi: - Controllare il cablaggio F-DI (problemi di contatto).
Nota:
Questo messaggio può essere tacitato tramite F-DI o PROFIsafe.
Gli errori di discrepanza di un FDI possono essere tacitati completamente se dopo aver eliminato la causa dell'errore è stata eseguita una tacitazione sicura (p10006 o tacitazione tramite PROFIsafe). Finché non viene eseguita la tacitazione sicura, l'F-DI interno corrispondente resta nello stato sicuro.
Nelle operazioni di commutazione cicliche sull'F-DI può rendersi necessario adattare il tempo di discrepanza alla frequenza di commutazione.
Se la durata del periodo di un impulso ciclico di commutazione rientra nell'ordine di grandezza del doppio rispetto al valore in p10002, è necessario verificare le seguenti formule:
p10002 < (tp/2) - td (il tempo di discrepanza deve essere inferiore a metà durata del periodo meno il tempo di discrepanza reale)
p10002 >= p9500 (il tempo di discrepanza deve essere almeno pari a p9500)
p10002 > td (il tempo di discrepanza deve essere maggiore di quello reale che si verifica alla commutazione)
td = possibile tempo di discrepanza reale in ms che può verificarsi durante un'operazione di commutazione. Questo tempo deve essere almeno di 1 clock di campionamento SI (vedere p9500).
tp = durata del periodo di una commutazione in ms.
Con l'antirimbalzo attivo p10017, il tempo di discrepanza viene direttamente predefinito dal tempo di antirimbalzo.

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

Se la durata del periodo di un impulso ciclico di commutazione rientra nell'ordine di grandezza del doppio rispetto al tempo di antirimbalzo, vanno verificate le seguenti formule:
p10002 < p10017 + 1 ms - td
p10002 > td
p10002 >= p9500
Esempio:
Con tempo di campionamento SI di 12 ms e frequenza di commutazione di 110 ms (p10017 = 0), il tempo di discrepanza deve essere impostato al massimo come segue:
p10002 <= (110/2 ms) - 12 ms = 43 ms
Si ottiene il valore arrotondato p10002 <= 36 ms (dato che il tempo di discrepanza viene applicato in modo arrotondato a clock di campionamento SI interi, è necessario un arrotondamento a un clock di campionamento SI intero se il risultato non è multiplo di un clock di campionamento SI).
Nota:
F-DI: Failsafe Digital Input (ingresso digitale a prova d'errore)
F-DO: Failsafe Digital Output (uscita digitale a prova d'errore)

A30772 SI Motion MM: Stop di prova ingressi/uscite fail-safe attivo

Valore di segnalazione: -

Oggetto azion.: SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Effetto: NESSUNA

Tacitazione: NESSUNA

Causa: Viene eseguito lo stop di prova per gli ingressi digitali fail-safe (F-DI) e/o le uscite digitali fail-safe (F-DO).
Nota:
F-DI: Failsafe Digital Input (ingresso digitale a prova d'errore)
F-DO: Failsafe Digital Output (uscita digitale a prova d'errore)

Rimedi: L'avviso scompare automaticamente appena si termina correttamente o si interrompe (in caso di errore) lo stop di prova.

F30773 SI Motion MM: stop di prova errato Motor Module

Valore di segnalazione: %1

Oggetto azion.: SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Effetto: NESSUNO

Tacitazione: IMMEDIATAMENTE (POWER ON)

Causa: Durante lo stop di prova delle uscite fail safe si è verificato un errore sul lato MM.
Valore di anomalia (r0949, interpretazione esadecimale):
RRRVWXYZ hex:
R: riservato.
V: stato attuale del canale DO interessato (cfr. X) sulla CU (corrisponde agli stati letti dall'hardware, bit 0 = DO 0, bit 1 = DO 1, ecc.).
W: stato richiesto del canale DO interessato (cfr. X, bit 0 = DO 0, bit 1 = DO 1, ecc.).
X: canali DO interessati che indicano un errore (bit 0 = DO 0, bit 1 = DO 1, ecc.).
Y: causa dell'errore dello stop di prova.
Z: stato dello stop di prova in cui si è verificato l'errore.
Y: causa dell'errore dello stop di prova
Y = 1: lato MM nello stato errato dello stop di prova (errore interno).
Y = 2: gli stati previsti del/dei DO non sono stati raggiunti (CU305: readback tramite DI 22 / CU240 readback tramite DI 2).
Y = 3: stato difettoso del timer sul lato CU (errore interno)
Y = 4: gli stati previsti dei/del Diag-DO non sono stati raggiunti (CU305: readback interno sul canale MM).
Y = 5: gli stati previsti dei/del secondo Diag-DO non sono stati raggiunti (CU305: readback interno sul canale CU).
A seconda della causa dell'errore (2, 4 o 5) X e V indicano lo stato del DI o del Diag-DO.
Per molti errori degli stop di prova viene visualizzato il primo errore verificatosi.
Z: stato dello stop di prova e azioni di prova collegate
Z = 0 ... 3: fase di sincronizzazione dello stop di prova tra CU e Motor Module, nessuna operazione di manovra
Z = 4: DO + OFF e DO - OFF
Z = 5: verifica delle aspettative
Z = 6: DO + ON e DO - ON
Z = 7: verifica delle aspettative
Z = 8: DO + OFF e DO - ON

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

Z = 9: verifica delle aspettative
Z = 10: DO + ON e DO - OFF
Z = 11: verifica delle aspettative
Z = 12: DO + OFF e DO - OFF
Z = 13: verifica delle aspettative
Z = 14: fine stop di prova
Diag - Tabella delle aspettative:
Stato stop di prova: Aspettativa Mode 1 / Mode 2 / Mode 3 / Mode 4
5: 0/-/-/1
7: 0/-/-/0
9: 0/-/-/0
11: 1/-/-/1
13: 0/-/-/1
Tabella delle aspettative secondo Diag:
Stato stop di prova: Aspettativa Mode 1 / Mode 2 / Mode 3 / Mode 4
5: -/-/-/1
7: -/-/-/0
9: -/-/-/1
11: -/-/-/0
13: -/-/-/1
DI - Tabella delle aspettative:
Stato stop di prova: Aspettativa Mode 1 / Mode 2 / Mode 3 / Mode 4
5: -/1/1/-
7: -/0/0/-
9: -/0/1/-
11: -/0/1/-
13: -/1/1/-
Esempio:
Vengono segnalati l'anomalia F01773 (CU) con il valore di anomalia 0001_0127 e l'anomalia F30773 (MM) con il valore di anomalia 0000_0127.
Ciò significa che nello stato 7 (Z=7) dopo l'attivazione di DO-0 (X = 1) su ON/ON, lo stato del segnale di ritorno interno non è stato impostato correttamente (Y = 2).
Il valore di anomalia 0001_0127 indica qui che era previsto il valore 0 (W = 0) e che è stato letto 1 (V = 1) dall'hardware.
Il valore di anomalia 0000_0127 sull'MM indica qui le aspettative.
W e V sono sempre identici per l'anomalia F30773 e indicano con 0 che all'ingresso di ritorno era previsto il valore 0, ma che questo non era presente sull'altro canale (CU).

Rimedi: Controllare il cablaggio degli F-DO e avviare il nuovo stop di prova.
Nota:
L'anomalia viene annullata se lo stop di prova viene eseguito correttamente.
Per molti errori degli stop di prova viene visualizzato il primo errore verificatosi.
Dopo il riavvio dello stop di prova viene eventualmente segnalato l'errore dello stop di prova successivo già presente.

C30798 SI Motion MM: Stop di prova in corso

Valore di segnalazione: -

Oggetto azion.: SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Effetto: NESSUNO

Tacitazione: IMMEDIATAMENTE (POWER ON)

Causa: Lo stop di prova è attivo.

Rimedi: Nessuna operazione necessaria.
Il messaggio scompare quando termina lo stop di prova.
Nota:
SI: Safety Integrated

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

C30799 SI Motion MM: Modalità prova di collaudo attiva

Valore di segnalazione: -

Oggetto azion.: SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Effetto: NESSUNO

Tacitazione: IMMEDIATAMENTE (POWER ON)

Causa: La modalità prova di collaudo è attiva. I messaggi POWER ON delle funzioni di sorveglianza sicura del movimento si possono tacitare durante il test di collaudo con le possibilità di tacitazione del controllo sovraordinato.

Rimedi: Nessuna operazione necessaria.
Il messaggio scompare quando si esce dalla modalità di prova.
Nota:
SI: Safety Integrated

N30800 (F) Parte di potenza: Segnalazione cumulativa

Valore di segnalazione: -

Oggetto azion.: SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Effetto: OFF2

Tacitazione: NESSUNA

Causa: La parte di potenza ha rilevato almeno un errore.

Rimedi: Eseguire la valutazione degli altri messaggi correnti.

Reazione a F: OFF2

Tacitazione per F: IMMEDIATAMENTE

F30801 Parte di potenza DRIVE-CLiQ: Assenza funzionalità vitale

Valore di segnalazione: Numero di componente: %1, causa dell'errore: %2

Oggetto azion.: SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Effetto: OFF2

Tacitazione: IMMEDIATAMENTE

Causa: La comunicazione DRIVE-CLiQ tra la Control Unit e la parte di potenza interessata è difettosa.
Il tempo di calcolo potrebbe essere troppo elevato.
Valore di anomalia (r0949, interpretazione esadecimale):
yyxx hex: yy = numero di componente, xx = causa dell'errore
xx = 0A hex:
Il bit di funzionalità vitale non è impostato nel telegramma ricevuto.

Rimedi:
- Controllare che l'installazione del quadro elettrico e la posa dei cavi siano conformi EMC.
- Rimuovere i componenti DRIVE-CLiQ non necessari.
- Deselezionare le funzioni non necessarie.
- All'occorrenza, aumentare i tempi di campionamento (p0112, p0115).
- Sostituire il componente interessato.

F30802 Parte di potenza: Overflow degli intervalli di tempo

Valore di segnalazione: -

Oggetto azion.: SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Effetto: OFF2

Tacitazione: IMMEDIATAMENTE

Causa: Si è verificato un overflow degli intervalli di tempo.

Rimedi:
- Eseguire un POWER ON per tutti i componenti (disinserzione/inserzione).
- Aggiornare il firmware a una nuova versione.
- Contattare la hotline.

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

A30804 (F) Parte di potenza: CRC

Valore di segnalazione: %1
Oggetto azion.: SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN
Effetto: NESSUNA
Tacitazione: NESSUNA
Causa: Errore CRC attuatore
Rimedi: - Eseguire un POWER ON per tutti i componenti (disinserzione/inserzione).
- Aggiornare il firmware a una nuova versione.
- Contattare la hotline.

Reazione a F: OFF2 (OFF1, OFF3)
Tacitazione per F: IMMEDIATAMENTE

F30805 Parte di potenza: Checksum della EPROM errata

Valore di segnalazione: %1
Oggetto azion.: SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN
Effetto: OFF2
Tacitazione: IMMEDIATAMENTE
Causa: I dati dei parametri interni sono danneggiati.
Valore di anomalia (r0949, interpretazione esadecimale):
01: Accesso EEPROM errato.
02: Numero di blocchi nella EEPROM troppo elevato.
Rimedi: Sostituire l'unità.

F30809 Parte di potenza: Informazioni di commutazione non valide

Valore di segnalazione: -
Oggetto azion.: SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN
Effetto: OFF2
Tacitazione: IMMEDIATAMENTE
Causa: Per l'unità di comando 3P:
L'ultima parola di stato di commutazione nel telegramma del valore di riferimento viene riconosciuta dal codice di fine. Il codice di fine non è stato trovato.
Rimedi: - Eseguire un POWER ON per tutti i componenti (disinserzione/inserzione).
- Aggiornare il firmware a una nuova versione.
- Contattare la hotline.

A30810 (F) Parte di potenza: Watchdog Timer

Valore di segnalazione: -
Oggetto azion.: SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN
Effetto: NESSUNA
Tacitazione: NESSUNA
Causa: Nel'avviamento è stato rilevato che la causa del reset precedente è stato un overflow del SAC Watchdog Timer.
Rimedi: - Eseguire un POWER ON per tutti i componenti (disinserzione/inserzione).
- Aggiornare il firmware a una nuova versione.
- Contattare la hotline.

Reazione a F: NESSUNO (OFF2)
Tacitazione per F: IMMEDIATAMENTE

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

F30850 Parte di potenza: Errore software interno

Valore di segnalazione: %1

Oggetto azion.: SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Effetto: OFF1 (NESSUNO, OFF2, OFF3)

Tacitazione: POWER ON

Causa: Si è verificato un errore software interno nella parte di potenza.
Valore di anomalia (r0949, interpretazione decimale):
Solo per la diagnostica errori interna Siemens.

Rimedi:
- Sostituire la parte di potenza.
- Eventualmente aggiornare il firmware nella parte di potenza.
- Contattare la hotline.

F30899 (N, A) Parte di potenza: Anomalia sconosciuta

Valore di segnalazione: Nuovo messaggio: %1

Oggetto azion.: SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Effetto: NESSUNO (IASC / FRENO DC, OFF1, OFF2, OFF3, STOP1, STOP2)

Tacitazione: IMMEDIATAMENTE (POWER ON)

Causa: Sulla parte di potenza si è verificata un'anomalia che non può essere interpretata dal firmware della Control Unit.
Questo può accadere quando il firmware di questo componente è più recente del firmware della Control Unit.
Valore di anomalia (r0949, interpretazione decimale):
Numero dell'anomalia.
Nota:
Per informazioni sul significato di questa nuova anomalia si può consultare un manuale più recente relativo alla Control Unit.

Rimedi:
- Sostituire il firmware sulla parte di potenza con un firmware precedente (r0128).
- Aggiornare il firmware della Control Unit (r0018).

Reazione a N: NESSUNA

Tacitazione per N: NESSUNA

Reazione a A: NESSUNA

Tacitazione per A: NESSUNA

F30903 Parte di potenza: Si è verificato un errore bus I2C

Valore di segnalazione: %1

Oggetto azion.: SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Effetto: NESSUNO (IASC / FRENO DC, OFF1, OFF2, OFF3, STOP1, STOP2)

Tacitazione: IMMEDIATAMENTE

Causa: La comunicazione con una EEPROM o un convertitore A/D è disturbata.
Valore di anomalia (r0949, interpretazione esadecimale):
80000000 hex:
- Errore software interno.
00000001 hex ... 0000FFFF hex:
- Errore unità.

Rimedi: Valore di anomalia = 80000000 hex:
- Aggiornare il firmware a una nuova versione.
Valore di anomalia = 00000001 hex ... 0000FFFF hex:
- Sostituire l'unità.

F30907 Parte di potenza: Configurazione FPGA non riuscita

Valore di segnalazione: -

Oggetto azion.: SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Effetto: OFF2 (IASC / FRENO DC, NESSUNO, OFF1, OFF3, STOP1, STOP2)

Tacitazione: IMMEDIATAMENTE

Causa: Si è verificato un errore software interno nella parte di potenza durante l'inizializzazione.

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

Rimedi: - Eventualmente aggiornare il firmware nella parte di potenza.
- Sostituire la parte di potenza.
- Contattare la hotline.

A30920 (F) Parte di potenza: Errore sensore di temperatura

Valore di segnalazione: %1

Oggetto azion.: SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Effetto: NESSUNA

Tacitazione: NESSUNA

Causa: Si è verificato un errore nell'analisi del sensore di temperatura.
Valore di avviso (r2124, interpretazione decimale):
1: Rottura conduttore o sensore non collegato (KTY: R > 1630 Ohm, PT100: R > 375 Ohm).
2: Resistenza misurata troppo bassa (PTC: R < 20 Ohm, KTY: R < 50 Ohm, PT100: R < 30 Ohm).

Rimedi: - Controllare il collegamento del sensore.
- Sostituire il sensore.

Reazione a F: NESSUNO (IASC / FRENO DC, OFF1, OFF2, OFF3, STOP1, STOP2)

Tacitazione per F: IMMEDIATAMENTE

A30999 (F, N) Parte di potenza: Avviso sconosciuto

Valore di segnalazione: Nuovo messaggio: %1

Oggetto azion.: SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Effetto: NESSUNA

Tacitazione: NESSUNA

Causa: Sulla parte di potenza si è verificato un avviso che non può essere interpretato dal firmware della Control Unit.
Questo può accadere quando il firmware di questo componente è più recente del firmware della Control Unit.
Valore di avviso (r2124, interpretazione decimale):
Numero dell'avviso.
Nota:
Per informazioni sul significato di questo nuovo avviso si può consultare un manuale più recente relativo alla Control Unit.

Rimedi: - Sostituire il firmware sulla parte di potenza con un firmware precedente (r0128).
- Aggiornare il firmware della Control Unit (r0018).

Reazione a F: NESSUNO (IASC / FRENO DC, OFF1, OFF2, OFF3, STOP1, STOP2)

Tacitazione per F: IMMEDIATAMENTE (POWER ON)

Reazione a N: NESSUNA

Tacitazione per N: NESSUNA

F31100 (N, A) Encoder 1: Distanza tra tacche di zero errata

Valore di segnalazione: %1

Oggetto azion.: SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Effetto: ENCODER (IASC / FRENO DC, OFF1, OFF2, OFF3, STOP1, STOP2)

Tacitazione: BLOCCO IMPULSI

Causa: La distanza tra tacche di zero misurata non corrisponde alla distanza tra tacche di zero parametrizzata.
Negli encoder con codifica della distanza, questa viene ottenuta da tacche di zero riconosciute a coppie. Ne deriva che l'assenza di una tacca di zero, dovendo formare una coppia, non può provocare un'anomalia e non ha effetti sul sistema.
La distanza tra le tacche di zero per la relativa sorveglianza è parametrizzata in p0425 (encoder rotativo) o in p0424 (encoder lineare).
Valore di anomalia (r0949, interpretazione decimale):
Ultima distanza tra tacche di zero misurata in incrementi (4 incrementi = 1 incremento dell'encoder).
Il segno indica la direzione di movimento durante la rilevazione della distanza della tacca di zero.
Vedi anche: p0491 (Encoder motore, reazione anomalia ENCODER)

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

Rimedi:
- Verificare che la posa dei cavi dell'encoder sia conforme EMC.
- Controllare i connettori.
- Controllare il tipo di encoder (encoder con tacche di zero equidistanti).
- Adattare il parametro per la distanza tra tacche di zero (p0424, p0425).
- In caso di messaggio di superamento del limite superiore del numero di giri, ridurre il tempo di filtro (p0438).
- Sostituire l'encoder o il cavo dell'encoder.

Reazione a N: NESSUNA
Tacitazione per N: NESSUNA
Reazione a A: NESSUNA
Tacitazione per A: NESSUNA

F31101 (N, A) Encoder 1: Tacca di zero non raggiunta

Valore di segnalazione: %1
Oggetto azion.: SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN
Effetto: ENCODER (IASC / FRENO DC, NESSUNO, OFF1, OFF2, OFF3, STOP1, STOP2)
Tacitazione: BLOCCO IMPULSI
Causa: È stata superata di 1.5 volte la distanza dalla tacca di zero parametrizzata.
La distanza tra le tacche di zero per la relativa sorveglianza è parametrizzata in p0425 (encoder rotativo) o in p0424 (encoder lineare).
Valore di anomalia (r0949, interpretazione decimale):
Numero di incrementi dopo POWER ON oppure dall'ultima tacca di zero rilevata (4 incrementi = 1 incremento dell'encoder).
Vedi anche: p0491 (Encoder motore, reazione anomalia ENCODER)

Rimedi:
- Verificare che la posa dei cavi dell'encoder sia conforme EMC.
- Controllare i connettori.
- Controllare il tipo di encoder (encoder con tacche di zero equidistanti).
- Adattare il parametro per la distanza tra tacche di zero (p0425).
- In caso di messaggio di superamento del limite superiore del numero di giri, ridurre il tempo di filtro (p0438).
- Se è attivo p0437.1, controllare p4686.
- Sostituire l'encoder o il cavo dell'encoder.

Reazione a N: NESSUNA
Tacitazione per N: NESSUNA
Reazione a A: NESSUNA
Tacitazione per A: NESSUNA

F31103 (N, A) Encoder 1: Errore di ampiezza traccia R

Valore di segnalazione: Traccia R: %1
Oggetto azion.: SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN
Effetto: ENCODER (IASC / FRENO DC, NESSUNO)
Tacitazione: BLOCCO IMPULSI
Causa: L'ampiezza del segnale della tacca di zero (traccia R) dell'encoder 1 non si trova nella fascia di tolleranza.
L'errore può essere attivato quando il valore supera il livello di tensione unipolare (RP/RN) o quando scende al sotto dell'ampiezza differenziale.
Valore di anomalia (r0949, interpretazione esadecimale):
yyyyxxxx hex: yyyy = 0, xxxx = livello del segnale della traccia R (16 bit con segno).
Le soglie di intervento del livello di segnale unipolare dell'encoder sono < 1400 mV e > 3500 mV.
La soglia di intervento per il livello di segnale differenziale dell'encoder è < -1600 mV.
Un livello del segnale di 500 mV (picco) corrisponde al valore numerico 5333 hex = 21299 dec.
Nota:
il valore analogico dell'errore di ampiezza non è simultaneo all'attivazione dell'errore dell'hardware del Sensor Module.
Il valore di anomalia può essere rappresentato solo tra -32767 ... 32767 dec (-770 ... 770 mV).
L'analisi del livello del segnale viene eseguita soltanto se sono soddisfatti i seguenti requisiti:
- Caratteristiche del Sensor Module disponibili (r0459.31 = 1).
- Sorveglianza attivata (p0437.31 = 1).
Vedi anche: p0491 (Encoder motore, reazione anomalia ENCODER)

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

Rimedi: - Controllare l'intervallo di velocità; la risposta in frequenza (caratteristica di ampiezza) del dispositivo di misura può non essere sufficiente per l'intervallo di velocità.
- Verificare che la posa dei cavi dell'encoder e la schermatura siano conformi EMC.
- Controllare i connettori e i contatti.
- Verificare che la tacca di zero sia collegata e i cavi di segnale RP e RN non siano collegati a poli invertiti.
- Sostituire il cavo dell'encoder.
- Se il disco di codifica è sporco o l'illuminazione è degradata, sostituire l'encoder.

Reazione a N: NESSUNA
Tacitazione per N: NESSUNA
Reazione a A: NESSUNA
Tacitazione per A: NESSUNA

F31110 (N, A) Encoder 1: Comunicazione seriale disturbata

Valore di segnalazione: Causa dell'errore: %1 bin
Oggetto azion.: SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN
Effetto: ENCODER (IASC / FRENO DC, NESSUNO)
Tacitazione: BLOCCO IMPULSI
Causa: La trasmissione del protocollo di comunicazione seriale tra encoder e modulo di analisi è difettosa.
Valore di anomalia (r0949, interpretazione binaria):
Bit 0: Bit di allarme nel protocollo di posizione.
Bit 1: Livello di riposo errato sulla linea dati.
Bit 2: L'encoder non risponde (non fornisce il bit di avvio entro 50 ms).
Bit 3: Errore CRC: La checksum nel protocollo proveniente dall'encoder non corrisponde ai dati.
Bit 4: Conferma dall'encoder errata: l'encoder ha interpretato il job in modo errato o non può eseguirlo.
Bit 5: Errore interno nel driver seriale: è stato richiesto un comando Mode non ammesso.
Bit 6: Timeout durante la lettura ciclica.
Bit 8: Il protocollo è troppo lungo (ad es. > 64 bit).
Bit 9: Overflow del buffer di ricezione.
Bit 10: Errore di frame nella lettura doppia.
Bit 11: Errore di parità.
Bit 12: Livello del cavo dati errato durante il tempo monoflop.
Bit 13: Linea dati difettosa.

Rimedi: Per il valore di anomalia Bit 0 = 1:
- Encoder guasto. F31111 fornisce eventualmente altri dettagli.

Per il valore di anomalia Bit 1 = 1:
- Tipo di encoder errato / Sostituire l'encoder o il cavo dell'encoder.

Per il valore di anomalia Bit 2 = 1:
- Tipo di encoder errato / Sostituire l'encoder o il cavo dell'encoder.

Per il valore di anomalia Bit 3 = 1:
- Prevedere la schermatura dei cavi / EMC, sostituire l'encoder o il cavo dell'encoder.

Per il valore di anomalia Bit 4 = 1:
- Prevedere la schermatura dei cavi / EMC, sostituire l'encoder o il cavo dell'encoder, sostituire il Sensor Module.

Per il valore di anomalia Bit 5 = 1:
- Prevedere la schermatura dei cavi / EMC, sostituire l'encoder o il cavo dell'encoder, sostituire il Sensor Module.

Per il valore di anomalia Bit 6 = 1:
- Eseguire un aggiornamento del firmware del Sensor Module.

Per il valore di anomalia Bit 8 = 1:
- Controllare la parametrizzazione (p0429.2).

Per il valore di anomalia Bit 9 = 1:
- Prevedere la schermatura dei cavi / EMC, sostituire l'encoder o il cavo dell'encoder, sostituire il Sensor Module.

Per il valore di anomalia Bit 10 = 1:
- Controllare la parametrizzazione (p0429.2, p0449).

Per il valore di anomalia Bit 11 = 1:
- Controllare la parametrizzazione (p0436).

Per il valore di anomalia Bit 12 = 1:
- Controllare la parametrizzazione (p0429.6).

Per il valore di anomalia Bit 13 = 1:
- Controllare il cavo dati.

Reazione a N: NESSUNA
Tacitazione per N: NESSUNA

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

Reazione a A: NESSUNA
Tacitazione per A: NESSUNA

F31111 (N, A) Encoder 1: Encoder assoluto EnDat, errore interno

Valore di segnalazione: Causa dell'errore: %1 bin

Oggetto azion.: SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Effetto: ENCODER (IASC / FRENO DC, NESSUNO)

Tacitazione: BLOCCO IMPULSI

Causa: La parola di errore dell'encoder EnDat ha fornito bit di errore impostati.
Valore di anomalia (r0949, interpretazione binaria):
Bit 0: Guasto dell'illuminazione.
Bit 1: Ampiezza del segnale troppo bassa.
Bit 2: Valore di posizione errato.
Bit 3: Sovratensione alimentazione encoder.
Bit 4: Sottotensione alimentazione encoder.
Bit 5: Sovracorrente alimentazione encoder.
Bit 6: Necessario sostituire la batteria.
Vedi anche: p0491 (Encoder motore, reazione anomalia ENCODER)

Rimedi: Per il valore di anomalia Bit 0 = 1:
L'encoder è guasto. Sostituire l'encoder; per gli encoder motore con connessione DRIVE-CLiQ diretta: sostituire il motore.
Per il valore di anomalia Bit 1 = 1:
L'encoder è guasto. Sostituire l'encoder; per gli encoder motore con connessione DRIVE-CLiQ diretta: sostituire il motore.
Per il valore di anomalia Bit 2 = 1:
L'encoder è guasto. Sostituire l'encoder; per gli encoder motore con connessione DRIVE-CLiQ diretta: sostituire il motore.
Per il valore di anomalia Bit 3 = 1:
Tensione di alimentazione a 5 V errata.
Se si utilizza un SMC: controllare il connettore tra encoder e SMC o sostituire l'SMC.
Se si utilizza un encoder motore con connessione DRIVE-CLiQ diretta: sostituire il motore.
Per il valore di anomalia Bit 4 = 1:
Tensione di alimentazione a 5 V errata.
Se si utilizza un SMC: controllare il connettore tra encoder e SMC o sostituire l'SMC.
Se si utilizza un motore con DRIVE-CLiQ: sostituire il motore.
Per il valore di anomalia Bit 5 = 1:
L'encoder è guasto. Sostituire l'encoder; per gli encoder motore con connessione DRIVE-CLiQ diretta: sostituire il motore.
Per il valore di anomalia Bit 6 = 1:
Necessario sostituire la batteria (solo per encoder con bufferizzazione a batteria).

Reazione a N: NESSUNA
Tacitazione per N: NESSUNA
Reazione a A: NESSUNA
Tacitazione per A: NESSUNA

F31112 (N, A) Encoder 1: Bit di errore nel protocollo seriale impostato

Valore di segnalazione: %1

Oggetto azion.: SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Effetto: ENCODER (IASC / FRENO DC, NESSUNO)

Tacitazione: BLOCCO IMPULSI

Causa: L'encoder invia tramite il protocollo seriale un bit di errore impostato.
Valore di anomalia (r0949, interpretazione binaria):
Bit 0: Bit di anomalia nel protocollo di posizione.

Rimedi: Per il valore di anomalia Bit 0 = 1:
Per un encoder EnDat F31111 può fornire ulteriori dettagli.

Reazione a N: NESSUNA
Tacitazione per N: NESSUNA

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

Reazione a A: NESSUNA
Tacitazione per A: NESSUNA

F31115 (N, A) Encoder 1: Errore di ampiezza traccia A o B (A^2 + B^2)

Valore di segnalazione: Traccia A: %1, traccia B: %2

Oggetto azion.: SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Effetto: ENCODER (IASC / FRENO DC, NESSUNO)

Tacitazione: BLOCCO IMPULSI

Causa: L'ampiezza (radice di A^2 + B^2) dell'encoder 1 supera la tolleranza ammessa.
Valore di anomalia (r0949, interpretazione esadecimale):
yyyyxxxx hex:
yyyy = Livello del segnale della traccia B (16 bit con segno)
xxxx = Livello del segnale della traccia A (16 bit con segno)
Nominalmente i livelli dei segnali dell'encoder devono essere compresi nel campo 375 ... 600 mV (500 mV -25/+20 %).
La soglia di intervento è < 230 mV (rispettare la risposta in frequenza dell'encoder) e > 750 mV.
Un livello del segnale di 500 mV (picco) corrisponde al valore numerico 5333 hex = 21299 dec.
Nota per i Sensor Module per resolver (ad es. SMC10):
I livelli dei segnali nominali sono a 2900 mV (2.0 Veff). Le soglie di intervento sono < 1070 mV e > 3582 mV.
Un livello del segnale di 2900 mV (picco) corrisponde al valore numerico 6666 hex = 26214 dec.
Nota:
i valori analogici dell'errore di ampiezza non sono simultanei all'attivazione dell'errore dell'hardware del Sensor Module.
Vedi anche: p0491 (Encoder motore, reazione anomalia ENCODER)

Rimedi: - Verificare che la posa dei cavi dell'encoder e la schermatura siano conformi EMC.
- Controllare i connettori.
- Sostituire l'encoder o il cavo dell'encoder.
- Controllare il Sensor Module (ad es. i contatti).
In caso di sistemi di misura senza supporto proprio:
Controllare la regolazione della testina di scansione e il supporto della ruota di misura.
In caso di sistemi di misura con supporto proprio:
- Accertarsi che non venga esercitata alcuna pressione assiale sull'involucro dell'encoder.

Reazione a N: NESSUNA
Tacitazione per N: NESSUNA
Reazione a A: NESSUNA
Tacitazione per A: NESSUNA

F31116 (N, A) Encoder 1: Errore di ampiezza, sorveglianza traccia A + B

Valore di segnalazione: Traccia A: %1, traccia B: %2

Oggetto azion.: SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Effetto: ENCODER (IASC / FRENO DC, NESSUNO)

Tacitazione: IMMEDIATAMENTE

Causa: L'ampiezza dei segnali encoder raddrizzati A e B e l'ampiezza data dalla radice di A^2 + B^2 per l'encoder 1 non si trova nella fascia di tolleranza.
Valore di anomalia (r0949, interpretazione esadecimale):
yyyyxxxx hex:
yyyy = Livello del segnale della traccia B (16 bit con segno)
xxxx = Livello del segnale della traccia A (16 bit con segno)
Nominalmente i livelli dei segnali dell'encoder devono essere compresi nel campo 375 ... 600 mV (500 mV -25/+20 %).
La soglia di intervento è < 176 mV (rispettare la risposta in frequenza dell'encoder) e > 955 mV.
Un livello del segnale di 500 mV (picco) corrisponde al valore numerico di 5333 hex = 21299 dec.
Nota:
i valori analogici dell'errore di ampiezza non sono simultanei all'attivazione dell'errore dell'hardware del Sensor Module.
Vedi anche: p0491 (Encoder motore, reazione anomalia ENCODER)

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

Rimedi:
- Verificare che la posa dei cavi dell'encoder e la schermatura siano conformi EMC.
- Controllare i connettori.
- Sostituire l'encoder o il cavo dell'encoder.
- Controllare il Sensor Module (ad es. i contatti).

Reazione a N: NESSUNA
Tacitazione per N: NESSUNA
Reazione a A: NESSUNA
Tacitazione per A: NESSUNA

F31117 (N, A) Encoder 1: Inversione segnale A/B/R errata

Valore di segnalazione: Causa dell'errore: %1 bin

Oggetto azion.: SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Effetto: ENCODER (IASC / FRENO DC, NESSUNO)

Tacitazione: IMMEDIATAMENTE

Causa: Per un encoder rettangolare (bipolare, double ended), i segnali A*, B* e R* non sono invertiti rispetto ai segnali A, B e R.
Valore di anomalia (r0949, interpretazione binaria):
Bit 0 ... 15: Solo per la diagnostica errori interna Siemens.
Bit 16: Errore traccia A.
Bit 17: Errore traccia B.
Bit 18: Errore traccia R.
Nota:
per SMC30 (solo numeri di ordinazione 6SL3055-0AA00-5CA0 e 6SL3055-0AA00-5CA1), CUA32, CU310 vale:
viene utilizzato un encoder rettangolare senza traccia R e la sorveglianza della traccia (p0405.2 = 1) è attivata.
Vedi anche: p0491 (Encoder motore, reazione anomalia ENCODER)

Rimedi:
- Verificare l'encoder/il cavo.
- L'encoder fornisce segnali e segnali invertiti rispetto a questi?

Nota:
Per SMC30 (solo numeri di ordinazione 6SL3055-0AA00-5CA0 e 6SL3055-0AA00-5CA1) vale:
- Verificare l'impostazione di p0405 (p0405.2 = 1 è possibile solo se l'encoder è collegato a X520).

Per un encoder rettangolare senza traccia R, per il collegamento a X520 (SMC30) o X23 (CUA32, CU310) devono essere impostati i seguenti ponticelli:
- Pin 10 (segnale di riferimento R) <--> Pin 7 (alimentazione encoder massa)
- Pin 11 (segnale di riferimento R invertito) <--> Pin 4 (alimentazione encoder)

Reazione a N: NESSUNA
Tacitazione per N: NESSUNA
Reazione a A: NESSUNA
Tacitazione per A: NESSUNA

F31118 (N, A) Encoder 1: Differenza di numero di giri fuori tolleranza

Valore di segnalazione: %1

Oggetto azion.: SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Effetto: ENCODER (IASC / FRENO DC, NESSUNO)

Tacitazione: BLOCCO IMPULSI

Causa: In un encoder HTL/TTL la differenza di numero di giri tra più cicli di campionamento ha superato il valore indicato in p0492.
La variazione del valore attuale del numero di giri eventualmente rilevato viene sorvegliata nel tempo di campionamento del regolatore di corrente.
L'encoder 1 viene utilizzato come encoder motore e come reazione di errore può provocare la commutazione al funzionamento senza encoder.
Valore di anomalia (r0949, interpretazione decimale):
Solo per la diagnostica errori interna Siemens.
Vedi anche: p0491 (Encoder motore, reazione anomalia ENCODER), p0492 (Differenza n. giri max per ciclo campionamento encoder rett.)

Rimedi:
- Controllare se vi sono interruzioni nel cavo del tachimetro.
- Controllare la messa a terra della schermatura del tachimetro.
- Eventualmente aumentare la differenza massima di numero di giri per ciclo di campionamento (p0492).

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

Reazione a N: NESSUNA
Tacitazione per N: NESSUNA
Reazione a A: NESSUNA
Tacitazione per A: NESSUNA

F31120 (N, A) Encoder 1: Tensione di alimentazione errata

Valore di segnalazione: Causa dell'errore: %1 bin

Oggetto azion.: SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Effetto: ENCODER (IASC / FRENO DC, NESSUNO)

Tacitazione: BLOCCO IMPULSI

Causa: È stato rilevato un errore nella tensione di alimentazione per l'encoder 1.
Valore di anomalia (r0949, interpretazione binaria):
Bit 0: Sottotensione sul cavo Sense.
Bit 1: Sovracorrente nell'alimentazione dell'encoder.
Bit 2: Sovracorrente nell'alimentazione dell'encoder sul cavo eccitazione resolver negativa.
Bit 3: Sovracorrente nell'alimentazione dell'encoder sul cavo eccitazione resolver positiva.
Nota:
Uno scambio dei cavi dell'encoder 6FX2002-2EQ00-.... e 6FX2002-2CH00-.... può provocare la rottura dell'encoder perché i pin della tensione di esercizio sono ruotati.
Vedi anche: p0491 (Encoder motore, reazione anomalia ENCODER)

Rimedi: Per il valore di anomalia Bit 0 = 1:
- È collegato il cavo corretto dell'encoder?
- Controllare i connettori del cavo dell'encoder.
- SMC30: Controllare la parametrizzazione (p0404.22).

Per il valore di anomalia Bit 1 = 1:
- È collegato il cavo corretto dell'encoder?
- Sostituire l'encoder o il cavo dell'encoder.

Per il valore di anomalia Bit 2 = 1:
- È collegato il cavo corretto dell'encoder?
- Sostituire l'encoder o il cavo dell'encoder.

Per il valore di anomalia Bit 3 = 1:
- È collegato il cavo corretto dell'encoder?
- Sostituire l'encoder o il cavo dell'encoder.

Reazione a N: NESSUNA
Tacitazione per N: NESSUNA
Reazione a A: NESSUNA
Tacitazione per A: NESSUNA

F31121 (N, A) Encoder 1: Posizione grossolana errata

Valore di segnalazione: -

Oggetto azion.: SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Effetto: ENCODER (NESSUNO)

Tacitazione: BLOCCO IMPULSI

Causa: Nella rilevazione del valore attuale è stato riscontrato un errore sull'unità.
A seguito di quest'errore si deve ipotizzare che la rilevazione del valore attuale stia fornendo una posizione grossolana errata.
Vedi anche: p0491 (Encoder motore, reazione anomalia ENCODER)

Rimedi: Sostituire il motore con DRIVE-CLiQ o il rispettivo Sensor Module.

Reazione a N: NESSUNA
Tacitazione per N: NESSUNA
Reazione a A: NESSUNA
Tacitazione per A: NESSUNA

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

F31122 Encoder 1: Tensione di alimentazione interna errata

Valore di segnalazione: %1

Oggetto azion.: SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Effetto: ENCODER

Tacitazione: IMMEDIATAMENTE

Causa: La tensione di riferimento interna di ASIC per l'encoder 1 è errata.
Valore di anomalia (r0949, interpretazione decimale):
1: Tensione di riferimento errata.
2: Sottotensione interna.
3: Sovratensione interna.

Rimedi: Sostituire il motore con DRIVE-CLiQ o il rispettivo Sensor Module.

F31123 (N, A) Encoder 1: Livello del segnale A/B unipolare fuori tolleranza

Valore di segnalazione: Causa dell'errore: %1 bin

Oggetto azion.: SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Effetto: ENCODER (IASC / FRENO DC, NESSUNO)

Tacitazione: BLOCCO IMPULSI

Causa: Il livello unipolare (AP/AN o BP/BN) per l'encoder 1 si trova al di fuori della tolleranza ammessa.
Valore di anomalia (r0949, interpretazione binaria):
Bit 0 = 1: AP o AN fuori tolleranza.
Bit 16 = 1: BP o BN fuori tolleranza.
Nominalmente i livelli di segnale unipolari dell'encoder devono trovarsi nel campo 2500 mV +/-500 mV.
Le soglie di intervento sono < 1700 mV e > 3300 mV.
Nota:
L'analisi del livello del segnale viene eseguita soltanto se sono soddisfatti i seguenti requisiti:
- Caratteristiche del Sensor Module disponibili (r0459.31 = 1).
- Sorveglianza attivata (p0437.31 = 1).
Vedi anche: p0491 (Encoder motore, reazione anomalia ENCODER)

Rimedi:
- Verificare che la posa dei cavi dell'encoder e la schermatura siano conformi EMC.
- Controllare i connettori e i contatti.
- Verificare che non vi sia un cortocircuito di un cavo di segnale a massa o controllare la tensione di esercizio.
- Sostituire il cavo dell'encoder.

Reazione a N: NESSUNA

Tacitazione per N: NESSUNA

Reazione a A: NESSUNA

Tacitazione per A: NESSUNA

F31125 (N, A) Encoder 1: Errore di ampiezza traccia A o B sovracomandata

Valore di segnalazione: Traccia A: %1, traccia B: %2

Oggetto azion.: SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Effetto: ENCODER (IASC / FRENO DC, NESSUNO)

Tacitazione: BLOCCO IMPULSI

Causa: L'ampiezza della traccia A o B per l'encoder 1 supera la fascia di tolleranza ammessa.
Valore di anomalia (r0949, interpretazione esadecimale):
yyyyxxxx hex:
yyyy = Livello del segnale della traccia B (16 bit con segno)
xxxx = Livello del segnale della traccia A (16 bit con segno)
Nominalmente i livelli dei segnali dell'encoder devono essere compresi nel campo 375 ... 600 mV (500 mV -25/+20 %).
La soglia di intervento è invece > 750 mV. Anche un sovracomando del convertitore A/D provoca questo errore.
Un livello del segnale di 500 mV (picco) corrisponde al valore numerico 5333 hex = 21299 dec.
Nota per i Sensor Module per resolver (ad es. SMC10):
I livelli dei segnali nominali sono a 2900 mV (2.0 Veff). La soglia di intervento è invece > 3582 mV.
Un livello del segnale di 2900 mV (picco) corrisponde al valore numerico 6666 hex = 26214 dec.

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

Nota:
i valori analogici dell'errore di ampiezza non sono simultanei all'attivazione dell'errore dell'hardware del Sensor Module.
Vedi anche: p0491 (Encoder motore, reazione anomalia ENCODER)

Rimedi: - Verificare che la posa dei cavi dell'encoder e la schermatura siano conformi EMC.
- Sostituire l'encoder o il cavo dell'encoder.

Reazione a N: NESSUNA
Tacitazione per N: NESSUNA
Reazione a A: NESSUNA
Tacitazione per A: NESSUNA

F31126 (N, A) Encoder 1: Ampiezza AB troppo elevata

Valore di segnalazione: Ampiezza: %1, angolo: %2

Oggetto azion.: SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Effetto: ENCODER (IASC / FRENO DC, NESSUNO)

Tacitazione: BLOCCO IMPULSI

Causa: L'ampiezza (radice di A^2 + B^2 o |A| + |B|) dell'encoder 1 supera la tolleranza ammessa.
Valore di anomalia (r0949, interpretazione esadecimale):
yyyyxxxx hex:
yyyy = angolo
xxxx = ampiezza, ossia radice di A^2 + B^2 (16 bit senza segno)
Nominalmente i livelli dei segnali dell'encoder devono essere compresi nel campo 375 ... 600 mV (500 mV -25/+20 %).
La soglia di intervento per (|A| + |B|) è > 1120 mV oppure radice di (A^2 + B^2) > 955 mV.
Un livello del segnale di 500 mV (picco) corrisponde al valore numerico di 299A hex = 10650 dec.
L'angolo 0 ... FFFF hex corrisponde a 0 ... 360 gradi della posizione fine. La posizione 0 gradi si trova al passaggio per lo zero negativo della traccia B.
Nota:
i valori analogici dell'errore di ampiezza non sono simultanei all'attivazione dell'errore dell'hardware del Sensor Module.
Vedi anche: p0491 (Encoder motore, reazione anomalia ENCODER)

Rimedi: - Verificare che la posa dei cavi dell'encoder e la schermatura siano conformi EMC.
- Sostituire l'encoder o il cavo dell'encoder.

Reazione a N: NESSUNA
Tacitazione per N: NESSUNA
Reazione a A: NESSUNA
Tacitazione per A: NESSUNA

F31129 (N, A) Encoder 1: Differenza di posizione sensore Hall/traccia C/D e A/B troppo grande

Valore di segnalazione: %1

Oggetto azion.: SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Effetto: ENCODER (IASC / FRENO DC, NESSUNO)

Tacitazione: BLOCCO IMPULSI

Causa: L'errore nella traccia C/D è maggiore di +/-15 ° angolo meccanico oppure +/-60 ° angolo elettrico e/o l'errore nei segnali Hall è maggiore di +/- 60 ° angolo elettrico.
Un periodo della traccia C/D corrisponde a 360 ° angolo meccanico.
Un periodo dei segnali Hall corrisponde a 360 ° angolo elettrico.
La sorveglianza interviene ad es. se i sensori Hall sono stati collegati in sostituzione della traccia C/D con un senso di rotazione errato oppure se forniscono valori troppo imprecisi.
Dopo una sincronizzazione fine mediante una o 2 tacche di riferimento negli encoder con codifica della distanza, al posto dell'anomalia viene emesso l'avviso A31429.
Valore di anomalia (r0949, interpretazione decimale):
Con traccia C/D vale:
Scostamento misurato come angolo meccanico (16 bit con segno, 182 dec corrisponde a 1 °).
Con segnali Hall vale:
Scostamento misurato come angolo elettrico (16 bit con segno, 182 dec corrisponde a 1 °).
Vedi anche: p0491 (Encoder motore, reazione anomalia ENCODER)

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

Rimedi:
- Traccia C o D non collegata.
- Correggere il senso di rotazione del sensore Hall eventualmente utilizzato in sostituzione della traccia C/D.
- Verificare che la posa dei cavi dell'encoder sia conforme EMC.
- Verificare la regolazione del sensore Hall.

Reazione a N: NESSUNA
Tacitazione per N: NESSUNA
Reazione a A: NESSUNA
Tacitazione per A: NESSUNA

F31130 (N, A) Encoder 1: Tacca di zero e posizione ricavata dalla sincronizzazione grossolana errate

Valore di segnalazione: Scostamento angolare elettrico: %1, angolo meccanico: %2

Oggetto azion.: SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Effetto: ENCODER (IASC / FRENO DC, NESSUNO, OFF1, OFF2, OFF3, STOP1, STOP2)

Tacitazione: BLOCCO IMPULSI

Causa: Dopo l'inizializzazione della posizione dei poli con traccia C/D, con segnali Hall o con identificazione della posizione dei poli, la tacca di zero è stata rilevata al di fuori del campo consentito. Negli encoder con codifica della distanza la prova viene eseguita dopo il superamento di 2 tacche di zero. La sincronizzazione fine non viene eseguita.
In caso di inizializzazione tramite una traccia C/D (p0404), viene verificato se la tacca di zero compare in un intervallo di +/-18 ° angolo meccanico.
In caso di inizializzazione tramite sensori Hall (p0404) oppure identificazione della posizione dei poli (p1982) viene verificato se la tacca di zero compare in un intervallo di +/-60 ° angolo elettrico.
Valore di anomalia (r0949, interpretazione esadecimale):
yyyyxxxx hex
yyyy: Posizione tacca di zero angolo meccanico definita (utilizzabile solo con traccia C/D).
xxxx: Scostamento della tacca di zero dalla posizione prevista come angolo elettrico.
Normazione: 32768 dec = 180 °
Vedi anche: p0491 (Encoder motore, reazione anomalia ENCODER)

Rimedi:
- Verificare, ed eventualmente correggere, p0431 (se necessario avviare tramite p1990 = 1).
- Verificare che la posa dei cavi dell'encoder sia conforme EMC.
- Controllare i connettori.
- Per il sensore Hall controllare il collegamento come sostituto della traccia C/D.
- Controllare il collegamento della traccia C o della traccia D.
- Sostituire l'encoder o il cavo dell'encoder.

Reazione a N: NESSUNA
Tacitazione per N: NESSUNA
Reazione a A: NESSUNA
Tacitazione per A: NESSUNA

F31131 (N, A) Encoder 1: Scostamento tra posizione incrementale/assoluta troppo grande

Valore di segnalazione: %1

Oggetto azion.: SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Effetto: ENCODER (IASC / FRENO DC, NESSUNO, OFF1, OFF2, OFF3, STOP1, STOP2)

Tacitazione: BLOCCO IMPULSI

Causa: Encoder assoluto:
Nella lettura ciclica della posizione assoluta è stata rilevata una differenza troppo grande rispetto alla posizione incrementale. La posizione assoluta letta viene rifiutata.
Valore limite per lo scostamento:
- Encoder EnDat: Viene fornito dall'encoder ed è almeno di 2 quadranti (ad es. EQI 1325 > 2 quadranti, EQN 1325 > 50 quadranti).
- Altri encoder: 15 incrementi = 60 quadranti.
Encoder incrementale:
Al superamento dell'impulso zero è stato rilevato uno scostamento della posizione incrementale.
Per le tacche di zero equidistanti, vale:
- La prima tacca di zero superata fornisce il punto di riferimento per tutte le verifiche successive. Le altre tacche di zero devono trovarsi a una distanza di n volte rispetto alla prima tacca di zero.

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

Per le tacche di zero codificate in base alla distanza, vale:
- La prima coppia di tacche di zero fornisce il punto di riferimento per tutte le verifiche successive. Le altre coppie devono avere la distanza prevista dalla prima coppia di tacche di zero.
Valore di anomalia (r0949, interpretazione decimale):
Scostamento in quadranti (1 incremento = 4 quadranti).
Vedi anche: p0491 (Encoder motore, reazione anomalia ENCODER)

Rimedi:
- Verificare che la posa dei cavi dell'encoder sia conforme EMC.
- Controllare i connettori.
- Sostituire l'encoder o il cavo dell'encoder.
- Disco codificato sporco oppure forte campo magnetico nei paraggi.
- Adattare il parametro per la distanza tra tacche di zero (p0425).
- In caso di messaggio di superamento del limite superiore del numero di giri, ridurre il tempo di filtro (p0438).

Reazione a N: NESSUNA
Tacitazione per N: NESSUNA
Reazione a A: NESSUNA
Tacitazione per A: NESSUNA

F31135 Encoder 1: errore durante la determinazione della posizione

Valore di segnalazione: Causa dell'errore: %1 bin

Oggetto azion.: SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Effetto: ENCODER (IASC / FRENO DC, NESSUNO)

Tacitazione: BLOCCO IMPULSI

Causa: L'encoder DRIVE-CLiQ fornisce informazioni bit per bit sullo stato in una parola di stato/errore interna.
Una parte di questi bit provoca questa anomalia. Gli altri bit sono segnalazioni di stato. La parola di stato/errore è indicata nel valore di anomalia.
Valore di anomalia (r0949, interpretazione binaria):
Bit 0: F1 (segnalazione di stato Safety)
Bit 1: F2 (segnalazione di stato Safety)
Bit 2: Illuminazione (riservato)
Bit 3: Ampiezza del segnale (riservato)
Bit 4: Valore di posizione (riservato)
Bit 5: Sovratensione (riservato)
Bit 6: Sottotensione (riservato)
Bit 7: Sovracorrente (riservato)
Bit 8: Batterie (riservato)
Bit 16: Illuminazione (--> F3x135, x = 1, 2, 3)
Bit 17: Illuminazione (--> F3x135, x = 1, 2, 3)
Bit 18: Posizione singleturn 1 (--> F3x135, x = 1, 2, 3)
Bit 19: Sovratensione (--> F3x135, x = 1, 2, 3)
Bit 20: Sottotensione (--> F3x135, x = 1, 2, 3)
Bit 21: Sovracorrente (--> F3x135, x = 1, 2, 3)
Bit 22: Superamento temperatura (--> F3x405, x = 1, 2, 3)
Bit 23: Posizione singleturn 2 (segnalazione di stato Safety)
Bit 24: Sistema singleturn (--> F3x135, x = 1, 2, 3)
Bit 25: Power Down singleturn (--> F3x135, x = 1, 2, 3)
Bit 26: Posizione multiturn 1 (--> F3x136, x = 1, 2, 3)
Bit 27: Posizione multiturn 2 (--> F3x136, x = 1, 2, 3)
Bit 28: Sistema multiturn (--> F3x136 x = 1, 2, 3)
Bit 29: Power Down multiturn (--> F3x136, x = 1, 2, 3)
Bit 30: Overflow/Underflow multiturn (--> F3x136, x = 1, 2, 3)
Bit 31: Batteria multiturn (riservato)

Rimedi: Sostituire l'encoder DRIVE-CLiQ.

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

F31136 Enc. 1: Errore durante la determinazione dell'inform. multiturn

Valore di segnalazione: Causa dell'errore: %1 bin

Oggetto azion.: SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Effetto: ENCODER (IASC / FRENO DC, NESSUNO)

Tacitazione: BLOCCO IMPULSI

Causa: L'encoder DRIVE-CLiQ fornisce informazioni bit per bit sullo stato in una parola di stato/errore interna.
Una parte di questi bit provoca questa anomalia. Gli altri bit sono segnalazioni di stato. La parola di stato/errore è indicata nel valore di anomalia.
Valore di anomalia (r0949, interpretazione binaria):
Bit 0: F1 (segnalazione di stato Safety)
Bit 1: F2 (segnalazione di stato Safety)
Bit 2: Illuminazione (riservato)
Bit 3: Ampiezza del segnale (riservato)
Bit 4: Valore di posizione (riservato)
Bit 5: Sovratensione (riservato)
Bit 6: Sottotensione (riservato)
Bit 7: Sovracorrente (riservato)
Bit 8: Batterie (riservato)
Bit 16: Illuminazione (--> F3x135, x = 1, 2, 3)
Bit 17: Illuminazione (--> F3x135, x = 1, 2, 3)
Bit 18: Posizione singleturn 1 (--> F3x135, x = 1, 2, 3)
Bit 19: Sovratensione (--> F3x135, x = 1, 2, 3)
Bit 20: Sottotensione (--> F3x135, x = 1, 2, 3)
Bit 21: Sovracorrente (--> F3x135, x = 1, 2, 3)
Bit 22: Superamento temperatura (--> F3x405, x = 1, 2, 3)
Bit 23: Posizione singleturn 2 (segnalazione di stato Safety)
Bit 24: Sistema singleturn (--> F3x135, x = 1, 2, 3)
Bit 25: Power Down singleturn (--> F3x135, x = 1, 2, 3)
Bit 26: Posizione multiturn 1 (--> F3x136, x = 1, 2, 3)
Bit 27: Posizione multiturn 2 (--> F3x136, x = 1, 2, 3)
Bit 28: Sistema multiturn (--> F3x136 x = 1, 2, 3)
Bit 29: Power Down multiturn (--> F3x136, x = 1, 2, 3)
Bit 30: Overflow/Underflow multiturn (--> F3x136, x = 1, 2, 3)
Bit 31: Batteria multiturn (riservato)

Rimedi: Sostituire l'encoder DRIVE-CLiQ.

F31137 Encoder 1: errore interno durante la determin. della posizione

Valore di segnalazione: Causa dell'errore: %1 bin

Oggetto azion.: SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Effetto: ENCODER (IASC / FRENO DC, NESSUNO)

Tacitazione: BLOCCO IMPULSI

Causa: La parola di errore dell'encoder DRIVE-CLiQ fornisce bit di errore impostati.
Valore di anomalia (r0949, interpretazione binaria):
Solo per la diagnostica errori interna Siemens.

Rimedi: Sostituire l'encoder.

F31138 Encoder 1: Errore interno durante la determinazione dell'informazione multiturn

Valore di segnalazione: Causa dell'errore: %1 bin

Oggetto azion.: SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Effetto: ENCODER (IASC / FRENO DC, NESSUNO)

Tacitazione: BLOCCO IMPULSI

Causa: La parola di errore dell'encoder DRIVE-CLiQ fornisce bit di errore impostati.
Valore di anomalia (r0949, interpretazione binaria):
Solo per la diagnostica errori interna SIEMENS.

Rimedi: Sostituire l'encoder.

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

F31150 (N, A) Encoder 1: Inizializzazione errata

Valore di segnalazione: %1

Oggetto azion.: SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Effetto: ENCODER (IASC / FRENO DC, NESSUNO, OFF1, OFF2, OFF3, STOP1, STOP2)

Tacitazione: BLOCCO IMPULSI

Causa: Una funzionalità dell'encoder selezionata in p0404 funziona in modo errato.
Valore di anomalia (r0949, interpretazione esadecimale):
Funzionalità dell'encoder disturbata.
L'assegnazione dei bit corrisponde a quella di p0404 (es. bit 5 impostato: errore traccia C/D).
Vedi anche: p0404 (Configurazione encoder attiva), p0491 (Encoder motore, reazione anomalia ENCODER)

Rimedi: - Controllare che p0404 sia impostato correttamente.
- Controllare il tipo di encoder utilizzato (incrementale/assoluto) e per SMCxx il cavo dell'encoder.
- Eventualmente prendere nota di altri messaggi di errore che descrivono più precisamente l'anomalia.

Reazione a N: NESSUNA

Tacitazione per N: NESSUNA

Reazione a A: NESSUNA

Tacitazione per A: NESSUNA

F31151 (N, A) Encoder 1: numero di giri dell'encoder per l'inizializzazione troppo elevato

Valore di segnalazione: %1

Oggetto azion.: SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Effetto: ENCODER (IASC / FRENO DC, NESSUNO, OFF1, OFF2, OFF3, STOP1, STOP2)

Tacitazione: BLOCCO IMPULSI

Causa: Il numero di giri dell'encoder durante l'inizializzazione del Sensor Module è troppo elevato.

Rimedi: Ridurre al valore adeguato il numero di giri dell'encoder in fase di inizializzazione.
Se necessario disattivare la sorveglianza (p0437.29).
Vedi anche: p0437 (Configurazione estesa del Sensor Module)

Reazione a N: NESSUNA

Tacitazione per N: NESSUNA

Reazione a A: NESSUNA

Tacitazione per A: NESSUNA

F31160 (N, A) Encoder 1: Sensore analogico canale A guasto

Valore di segnalazione: %1

Oggetto azion.: SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Effetto: ENCODER (IASC / FRENO DC, NESSUNO)

Tacitazione: BLOCCO IMPULSI

Causa: La tensione d'ingresso del sensore analogico non rientra nei limiti ammessi.
Valore di anomalia (r0949, interpretazione decimale):
1: Tensione di ingresso al di fuori del campo di misura rilevabile.
2: Tensione di ingresso al di fuori del campo di misura impostato (p4673).
3: Il valore della tensione di ingresso ha superato il limite di intervallo (p4676).

Rimedi: Per il valore di anomalia = 1:
- Controllare la tensione di uscita del sensore analogico.
Per il valore di anomalia = 2:
- Controllare l'impostazione della tensione (p4673) per periodo encoder.
Per il valore di anomalia = 3:
- Impostare ed eventualmente aumentare il limite di intervallo (p4676).

Reazione a N: NESSUNA

Tacitazione per N: NESSUNA

Reazione a A: NESSUNA

Tacitazione per A: NESSUNA

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

F31161 (N, A) Encoder 1: Sensore analogico canale B guasto

Valore di segnalazione: %1

Oggetto azion.: SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Effetto: ENCODER (IASC / FRENO DC, NESSUNO)

Tacitazione: BLOCCO IMPULSI

Causa: La tensione d'ingresso del sensore analogico non rientra nei limiti ammessi.
Valore di anomalia (r0949, interpretazione decimale):
1: Tensione di ingresso al di fuori del campo di misura rilevabile.
2: Tensione di ingresso al di fuori del campo di misura impostato (p4675).
3: Il valore della tensione di ingresso ha superato il limite di intervallo (p4676).

Rimedi: Per il valore di anomalia = 1:
- Controllare la tensione di uscita del sensore analogico.
Per il valore di anomalia = 2:
- Controllare l'impostazione della tensione (p4675) per periodo encoder.
Per il valore di anomalia = 3:
- Impostare ed eventualmente aumentare il limite di intervallo (p4676).

Reazione a N: NESSUNA

Tacitazione per N: NESSUNA

Reazione a A: NESSUNA

Tacitazione per A: NESSUNA

F31163 (N, A) Encoder 1: Sensore analog., val. posizione supera valore limite

Valore di segnalazione: %1

Oggetto azion.: SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Effetto: ENCODER (IASC / FRENO DC, NESSUNO)

Tacitazione: BLOCCO IMPULSI

Causa: Il valore di posizione ha superato il valore ammesso di -0.5 ... +0.5.
Valore di anomalia (r0949, interpretazione decimale):
1: Valore di posizione del sensore LVDT.
2: Valore di posizione della curva caratteristica encoder.

Rimedi: Per il valore di anomalia = 1:
- Controllare il rapporto di trasmissione LVDT (p4678).
- Controllare il collegamento del segnale di riferimento sulla traccia B.
Per il valore di anomalia = 2:
- Verificare i coefficienti della curva caratteristica (p4663 ... p4666).

Reazione a N: NESSUNA

Tacitazione per N: NESSUNA

Reazione a A: NESSUNA

Tacitazione per A: NESSUNA

A31400 (F, N) Encoder 1: Soglia di avviso distanza tra tacche di zero errata

Valore di segnalazione: %1

Oggetto azion.: SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Effetto: NESSUNA

Tacitazione: NESSUNA

Causa: La distanza tra tacche di zero misurata non corrisponde alla distanza tra tacche di zero parametrizzata.
Negli encoder con codifica della distanza, questa viene ottenuta da tacche di zero riconosciute a coppie. Ne deriva che l'assenza di una tacca di zero, dovendo formare una coppia, non può provocare un'anomalia e non ha effetti sul sistema.
La distanza tra le tacche di zero per la relativa sorveglianza è parametrizzata in p0425 (encoder rotativo) o in p0424 (encoder lineare).
Valore di avviso (r2124, interpretazione decimale):
Ultima distanza tra tacche di zero misurata in incrementi (4 incrementi = 1 incremento dell'encoder).
Il segno indica la direzione di movimento durante la rilevazione della distanza della tacca di zero.

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

Rimedi: - Verificare che la posa dei cavi dell'encoder sia conforme EMC.
- Controllare i connettori.
- Controllare il tipo di encoder (encoder con tacche di zero equidistanti).
- Adattare il parametro per la distanza tra tacche di zero (p0424, p0425).
- Sostituire l'encoder o il cavo dell'encoder.

Reazione a F: NESSUNO (ENCODER, IASC / FRENO DC, OFF1, OFF2, OFF3, STOP1, STOP2)
Tacitazione per F: IMMEDIATAMENTE
Reazione a N: NESSUNA
Tacitazione per N: NESSUNA

A31401 (F, N) Encoder 1: Soglia di avviso tacca di zero non raggiunta

Valore di segnalazione: %1
Oggetto azion.: SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN
Effetto: NESSUNA
Tacitazione: NESSUNA
Causa: È stata superata di 1.5 volte la distanza dalla tacca di zero parametrizzata.
La distanza tra le tacche di zero per la relativa sorveglianza è parametrizzata in p0425 (encoder rotativo) o in p0424 (encoder lineare).
Valore di avviso (r2124, interpretazione decimale):
Numero di incrementi dopo POWER ON oppure dall'ultima tacca di zero rilevata (4 incrementi = 1 incremento dell'encoder).
Rimedi: - Verificare che la posa dei cavi dell'encoder sia conforme EMC.
- Controllare i connettori.
- Controllare il tipo di encoder (encoder con tacche di zero equidistanti).
- Adattare il parametro per la distanza tra tacche di zero (p0425).
- Sostituire l'encoder o il cavo dell'encoder.

Reazione a F: NESSUNO (ENCODER, IASC / FRENO DC, OFF1, OFF2, OFF3, STOP1, STOP2)
Tacitazione per F: IMMEDIATAMENTE
Reazione a N: NESSUNA
Tacitazione per N: NESSUNA

F31405 (N, A) Encoder 1: Temperatura non ammessa in valutazione encoder

Valore di segnalazione: %1
Oggetto azion.: SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN
Effetto: ENCODER (IASC / FRENO DC, NESSUNO, OFF1, OFF2, OFF3, STOP1, STOP2)
Tacitazione: IMMEDIATAMENTE (POWER ON)
Causa: La valutazione encoder per un motore con DRIVE-CLiQ ha rilevato una temperatura non ammessa.
La soglia di errore si trova a 125 °C.
Valore di avviso (r2124, interpretazione decimale):
Temperatura misurata dell'unità in 0.1 °C.
Rimedi: Ridurre la temperatura ambiente sul connettore DRIVE-CLiQ del motore.
Reazione a N: NESSUNA
Tacitazione per N: NESSUNA
Reazione a A: NESSUNA
Tacitazione per A: NESSUNA

A31407 (F, N) Encoder 1: Limite funzionale raggiunto

Valore di segnalazione: %1
Oggetto azion.: SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN
Effetto: NESSUNA
Tacitazione: NESSUNA
Causa: L'encoder ha raggiunto uno dei suoi limiti funzionali. Si consiglia di rivolgersi al Service.

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

Valore di avviso (r2124, interpretazione decimale):
1 : segnali incrementali
3 : traccia assoluta
4 : collegamento codice

Rimedi: Eseguire il service. Se necessario, sostituire l'encoder.
Nota:
La riserva funzionale effettiva di un encoder può essere visualizzata tramite r4651.
Vedi anche: p4650 (Numero di componente encoder funzionalità residua), r4651 (Funzionalità residua encoder)

Reazione a F: NESSUNO (ENCODER, IASC / FRENO DC, OFF1, OFF2, OFF3, STOP1, STOP2)

Tacitazione per F: IMMEDIATAMENTE

Reazione a N: NESSUNA

Tacitazione per N: NESSUNA

A31410 (F, N) Encoder 1: Comunicazione seriale

Valore di segnalazione: Causa dell'errore: %1 bin

Oggetto azion.: SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Effetto: NESSUNA

Tacitazione: NESSUNA

Causa: La trasmissione del protocollo di comunicazione seriale tra encoder e modulo di analisi è difettosa.
Valore di avviso (r2124, interpretazione binaria):
Bit 0: Bit di allarme nel protocollo di posizione.
Bit 1: Livello di riposo errato sulla linea dati.
Bit 2: L'encoder non risponde (non fornisce il bit di avvio entro 50 ms).
Bit 3: Errore CRC: La checksum nel protocollo proveniente dall'encoder non corrisponde ai dati.
Bit 4: Conferma dall'encoder errata: l'encoder ha interpretato il job in modo errato o non può eseguirlo.
Bit 5: Errore interno nel driver seriale: è stato richiesto un comando Mode non ammesso.
Bit 6: Timeout durante la lettura ciclica.
Bit 8: Il protocollo è troppo lungo (ad es. > 64 bit).
Bit 9: Overflow del buffer di ricezione.
Bit 10: Errore di frame nella lettura doppia.
Bit 11: Errore di parità.
Bit 12: Livello del cavo dati errato durante il tempo monoflop.

Rimedi:
- Verificare che la posa dei cavi dell'encoder sia conforme EMC.
- Controllare i connettori.
- Sostituire l'encoder.

Reazione a F: NESSUNO (ENCODER, IASC / FRENO DC, OFF1, OFF2, OFF3, STOP1, STOP2)

Tacitazione per F: IMMEDIATAMENTE

Reazione a N: NESSUNA

Tacitazione per N: NESSUNA

A31411 (F, N) Encoder 1: L'encoder EnDat segnala avvisi

Valore di segnalazione: Causa dell'errore: %1 bin

Oggetto azion.: SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Effetto: NESSUNA

Tacitazione: NESSUNA

Causa: La parola di errore dell'encoder EnDat contiene bit di avviso impostati.
Valore di avviso (r2124, interpretazione binaria):
Bit 0: Frequenza superata (numero di giri troppo elevato).
Bit 1: Temperatura superata.
Bit 2: Superamento della riserva del regolatore illuminazione.
Bit 3: Batteria scarica.
Bit 4: Punto di riferimento superato.
Vedi anche: p0491 (Encoder motore, reazione anomalia ENCODER)

Rimedi: Sostituire l'encoder.

Reazione a F: NESSUNO (ENCODER, IASC / FRENO DC, OFF1, OFF2, OFF3, STOP1, STOP2)

Tacitazione per F: IMMEDIATAMENTE

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

Reazione a N: NESSUNA
Tacitazione per N: NESSUNA

A31412 (F, N) Encoder 1: Bit di errore nel protocollo seriale impostato

Valore di segnalazione: %1
Oggetto azion.: SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN
Effetto: NESSUNA
Tacitazione: NESSUNA
Causa: L'encoder invia tramite il protocollo seriale un bit di errore impostato.
Valore di avviso (r2124, interpretazione binaria):
Bit 0: Bit di anomalia nel protocollo di posizione.
Bit 1: Bit di avviso nel protocollo di posizione.
Rimedi: - Eseguire un POWER ON per tutti i componenti (disinserzione/inserzione).
- Verificare che la posa dei cavi dell'encoder sia conforme EMC.
- Controllare i connettori.
- Sostituire l'encoder.
Reazione a F: NESSUNO (ENCODER, IASC / FRENO DC, OFF1, OFF2, OFF3, STOP1, STOP2)
Tacitazione per F: IMMEDIATAMENTE
Reazione a N: NESSUNA
Tacitazione per N: NESSUNA

A31414 (F, N) Encoder 1: Errore di ampiezza traccia C o D (C^2 + D^2)

Valore di segnalazione: Traccia C: %1, traccia D: %2
Oggetto azion.: SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN
Effetto: NESSUNA
Tacitazione: NESSUNA
Causa: L'ampiezza (C^2 + D^2) della traccia C o D o quella ottenuta dai segnali del sensore Hall non rientra nella fascia di tolleranza.
Valore di avviso (r2124, interpretazione esadecimale):
yyyyxxxx hex:
yyyy = Livello del segnale della traccia D (16 bit con segno)
xxxx = Livello del segnale della traccia C (16 bit con segno)
Nominalmente i livelli dei segnali dell'encoder devono essere compresi nel campo 375 ... 600 mV (500 mV -25/+20 %).
La soglia di intervento è < 230 mV (rispettare la risposta in frequenza dell'encoder) e > 750 mV.
Un livello del segnale di 500 mV (picco) corrisponde al valore numerico di 5333 hex = 21299 dec.
Nota:
Se l'ampiezza non si trova nella fascia di tolleranza, non può essere considerata per l'inizializzazione della posizione iniziale.
Rimedi: - Verificare che la posa dei cavi dell'encoder sia conforme EMC.
- Controllare i connettori.
- Sostituire l'encoder o il cavo dell'encoder.
- Controllare il Sensor Module (ad es. i contatti).
- Controllare la scatola del sensore Hall.
Reazione a F: NESSUNO (ENCODER, IASC / FRENO DC, OFF1, OFF2, OFF3, STOP1, STOP2)
Tacitazione per F: IMMEDIATAMENTE
Reazione a N: NESSUNA
Tacitazione per N: NESSUNA

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

N31415 (F, A) Encoder 1: Avviso di ampiezza traccia A o B (A^2 + B^2)

Valore di segnalazione: Ampiezza: %1, angolo: %2

Oggetto azion.: SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Effetto: NESSUNA

Tacitazione: NESSUNA

Causa: L'ampiezza (radice di A^2 + B^2) dell'encoder 1 supera la tolleranza ammessa.
Valore di avviso (r2124, interpretazione esadecimale):
yyyyxxxx hex:
yyyy = angolo
xxxx = ampiezza, ossia radice di A^2 + B^2 (16 bit senza segno)
Nominalmente i livelli dei segnali dell'encoder devono essere compresi nel campo 375 ... 600 mV (500 mV -25/+20 %).
La soglia di intervento è < 300 mV (rispettare la risposta in frequenza dell'encoder).
Un livello del segnale di 500 mV (picco) corrisponde al valore numerico di 299A hex = 10650 dec.
L'angolo 0 ... FFFF hex corrisponde a 0 ... 360 gradi della posizione fine. La posizione 0 gradi si trova al passaggio per lo zero negativo della traccia B.
Nota per i Sensor Module per resolver (ad es. SMC10):
I livelli dei segnali nominali sono a 2900 mV (2.0 Veff). La soglia di intervento è < 1414 mV (1.0 Veff).
Un livello del segnale di 2900 mV (picco) corrisponde al valore numerico 3333 hex = 13107 dec.
Nota:
i valori analogici dell'errore di ampiezza non sono simultanei all'attivazione dell'errore dell'hardware del Sensor Module.
Vedi anche: p0491 (Encoder motore, reazione anomalia ENCODER)

Rimedi:
- Controllare gamma di velocità, la risposta in frequenza (caratteristica di ampiezza) del dispositivo di misura non è sufficiente per la gamma.
- Verificare che la posa dei cavi dell'encoder e la schermatura siano conformi EMC.
- Controllare i connettori.
- Sostituire l'encoder o il cavo dell'encoder.
- Controllare il Sensor Module (ad es. i contatti).
- Se il disco di codifica è sporco o l'illuminazione è degradata, sostituire l'encoder.

Reazione a F: NESSUNO (ENCODER, IASC / FRENO DC, OFF1, OFF2, OFF3, STOP1, STOP2)

Tacitazione per F: IMMEDIATAMENTE

Reazione a A: NESSUNA

Tacitazione per A: NESSUNA

A31418 (F, N) Encoder 1: Differenza di velocità per percentuale di campionamento superata

Valore di segnalazione: %1

Oggetto azion.: SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Effetto: NESSUNA

Tacitazione: NESSUNA

Causa: In un encoder HTL/TTL la differenza di numero di giri tra i due cicli di campionamento ha superato il valore indicato in p0492.
La variazione del valore attuale del numero di giri eventualmente rilevato viene sorvegliata nel tempo di campionamento del regolatore di corrente.
Valore di avviso (r2124, interpretazione decimale):
Solo per la diagnostica errori interna Siemens.
Vedi anche: p0492 (Differenza n. giri max per ciclo campionamento encoder rett.)

Rimedi:
- Controllare se vi sono interruzioni nel cavo del tachimetro.
- Controllare la messa a terra della schermatura del tachimetro.
- Eventualmente aumentare l'impostazione di p0492.

Reazione a F: NESSUNO (IASC / FRENO DC, OFF1, OFF2, OFF3, STOP1, STOP2)

Tacitazione per F: IMMEDIATAMENTE

Reazione a N: NESSUNA

Tacitazione per N: NESSUNA

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

A31419 (F, N) Encoder 1: Traccia A o B fuori tolleranza

Valore di segnalazione: %1

Oggetto azion.: SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Effetto: NESSUNA

Tacitazione: NESSUNA

Causa: La correzione di ampiezza, di fase o di offset per la traccia A o B è al limite.
Correzione errore ampiezza: ampiezza B / ampiezza A = 0.78 ... 1.27
Fase: <84 gradi o >96 gradi
SMC20: Correzione dell'offset: +/-140 mV
SMC10: Correzione dell'offset: +/-650 mV
Valore di avviso (r2124, interpretazione esadecimale):
xxxx1: Minimo della correzione offset traccia B
xxxx2: Massimo della correzione offset traccia B
xxx1x: Minimo della correzione offset traccia A
xxx2x: Massimo della correzione offset traccia A
xx1xx: Minimo della correzione ampiezza traccia B/A
xx2xx: Massimo della correzione ampiezza traccia B/A
x1xxx: Minimo della correzione fase
x2xxx: Massimo della correzione fase
1xxxx: Minimo della correzione cubica
2xxxx: Massimo della correzione cubica
Vedi anche: p0491 (Encoder motore, reazione anomalia ENCODER)

Rimedi: - Verificare le tolleranze di montaggio meccaniche sugli encoder con cuscinetti separati (ad es. encoder a ruota dentata).
- Controllare i connettori (anche le resistenze di raccordo).
- Controllare i segnali dell'encoder.
- Sostituire l'encoder o il cavo dell'encoder.

Reazione a F: NESSUNO (ENCODER, IASC / FRENO DC, OFF1, OFF2, OFF3, STOP1, STOP2)

Tacitazione per F: IMMEDIATAMENTE

Reazione a N: NESSUNA

Tacitazione per N: NESSUNA

A31421 (F, N) Encoder 1: Posizione grossolana errata

Valore di segnalazione: %1

Oggetto azion.: SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Effetto: NESSUNA

Tacitazione: NESSUNA

Causa: Nel rilevamento del valore attuale è stato riscontrato un errore. A seguito di quest'errore si deve ipotizzare che la rilevazione del valore attuale stia fornendo una posizione grossolana errata.
Valore di avviso (r2124, interpretazione decimale):
3: La posizione assoluta del protocollo seriale e la traccia A/B si differenziano di mezza tacca dell'encoder. La posizione assoluta deve avere la propria posizione zero nel quadrante in cui entrambe le tracce sono negative. In caso di errore la posizione può essere errata di una tacca dell'encoder.

Rimedi: Valore di avviso = 3:
- Eventualmente per un encoder standard con cavo rivolgersi al costruttore.
- Correggere l'assegnazione delle tracce per il valore di posizione trasmesso in modo seriale. A questo scopo occorre invertire il collegamento delle tracce al Sensor Module (scambiare A con A* e B con B*) o, per un encoder programmabile, controllare l'offset del punto di zero della posizione.

Reazione a F: NESSUNO (ENCODER, IASC / FRENO DC, OFF1, OFF2, OFF3, STOP1, STOP2)

Tacitazione per F: IMMEDIATAMENTE

Reazione a N: NESSUNA

Tacitazione per N: NESSUNA

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

A31422 (F, N) Encoder 1: Numero di impulsi encoder rettangolare fuori tolleranza

Valore di segnalazione: %1

Oggetto azion.: SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Effetto: NESSUNA

Tacitazione: NESSUNA

Causa: La distanza tra tacche di zero misurata non corrisponde alla distanza tra tacche di zero parametrizzata.
Se sono attivi l'encoder rettangolare, la correzione numero impulsi e gli errori non parametrizzati 31131, viene emesso questo avviso quando l'accumulatore contiene valori maggiori di p4683 o p4684.
La distanza tra le tacche di zero per la relativa sorveglianza è parametrizzata in p0425 (encoder rotativo).
Valore di avviso (r2124, interpretazione decimale):
impulsi differenziali accumulati in tacche dell'encoder.
Vedi anche: p0491 (Encoder motore, reazione anomalia ENCODER)

Rimedi:
- Verificare che la posa dei cavi dell'encoder sia conforme EMC.
- Controllare i connettori.
- Controllare il tipo di encoder (encoder con tacche di zero equidistanti).
- Adattare il parametro per la distanza tra tacche di zero (p0424, p0425).
- Sostituire l'encoder o il cavo dell'encoder.

Reazione a F: NESSUNO (ENCODER, IASC / FRENO DC, OFF1, OFF2, OFF3, STOP1, STOP2)

Tacitazione per F: IMMEDIATAMENTE

Reazione a N: NESSUNA

Tacitazione per N: NESSUNA

A31429 (F, N) Encoder 1: Differenza di posizione sensore Hall/traccia C/D e A/B troppo grande

Valore di segnalazione: %1

Oggetto azion.: SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Effetto: NESSUNA

Tacitazione: NESSUNA

Causa: L'errore nella traccia C/D è maggiore di +/-15 ° angolo meccanico oppure +/-60 ° angolo elettrico e/o l'errore nei segnali Hall è maggiore di +/- 60 ° angolo elettrico.
Un periodo della traccia C/D corrisponde a 360 ° angolo meccanico.
Un periodo dei segnali Hall corrisponde a 360 ° angolo elettrico.
La sorveglianza interviene ad es. se i sensori Hall sono stati collegati in sostituzione della traccia C/D con un senso di rotazione errato oppure se forniscono valori troppo imprecisi.
Valore di avviso (r2124, interpretazione decimale):
Con traccia C/D vale:
Scostamento misurato come angolo meccanico (16 bit con segno, 182 dec corrisponde a 1 °).
Con segnali Hall vale:
Scostamento misurato come angolo elettrico (16 bit con segno, 182 dec corrisponde a 1 °).
Vedi anche: p0491 (Encoder motore, reazione anomalia ENCODER)

Rimedi:
- Traccia C o D non collegata.
- Correggere il senso di rotazione del sensore Hall eventualmente utilizzato in sostituzione della traccia C/D.
- Verificare che la posa dei cavi dell'encoder sia conforme EMC.
- Verificare la regolazione del sensore Hall.

Reazione a F: NESSUNO (ENCODER, IASC / FRENO DC, OFF1, OFF2, OFF3, STOP1, STOP2)

Tacitazione per F: IMMEDIATAMENTE

Reazione a N: NESSUNA

Tacitazione per N: NESSUNA

A31431 (F, N) Encoder 1: Scostamento tra posizione incrementale/assoluta troppo grande

Valore di segnalazione: %1

Oggetto azion.: SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Effetto: NESSUNA

Tacitazione: NESSUNA

Causa: Al superamento dell'impulso zero è stato rilevato uno scostamento della posizione incrementale.

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

Per le tacche di zero equidistanti, vale:
- La prima tacca di zero superata fornisce il punto di riferimento per tutte le verifiche successive. Le altre tacche di zero devono trovarsi a una distanza di n volte rispetto alla prima tacca di zero.
Per le tacche di zero codificate in base alla distanza, vale:
- La prima coppia di tacche di zero fornisce il punto di riferimento per tutte le verifiche successive. Le altre coppie devono avere la distanza prevista dalla prima coppia di tacche di zero.
Valore di avviso (r2124, interpretazione decimale):
Scostamento in quadranti (1 incremento = 4 quadranti).
Vedi anche: p0491 (Encoder motore, reazione anomalia ENCODER)

Rimedi:
- Verificare che la posa dei cavi dell'encoder sia conforme EMC.
- Controllare i connettori.
- Sostituire l'encoder o il cavo dell'encoder.
- Pulire il disco di codifica sporco o eliminare i campi magnetici intensi.

Reazione a F: NESSUNO (ENCODER, IASC / FRENO DC, OFF1, OFF2, OFF3, STOP1, STOP2)
Tacitazione per F: IMMEDIATAMENTE
Reazione a N: NESSUNA
Tacitazione per N: NESSUNA

A31432 (F, N) Encoder 1: Adattamento posizione rotore corregge scostamento

Valore di segnalazione: %1
Oggetto azion.: SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN
Effetto: NESSUNA
Tacitazione: NESSUNA
Causa: Sulla traccia A/B si sono persi degli impulsi o ne sono stati conteggiati troppi. La correzione di questi impulsi è in corso.
Valore di avviso (r2124, interpretazione decimale):
Ultimo scarto misurato della distanza dalla tacca di zero in incrementi (4 incrementi = 1 incremento dell'encoder).
Il segno indica la direzione di movimento durante la rilevazione della distanza della tacca di zero.

Rimedi:
- Verificare che la posa dei cavi dell'encoder sia conforme EMC.
- Controllare i connettori.
- Sostituire l'encoder o il cavo dell'encoder.
- Controllare la frequenza limite dell'encoder.
- Adattare il parametro per la distanza tra tacche di zero (p0424, p0425).

Reazione a F: NESSUNO (ENCODER, IASC / FRENO DC, OFF1, OFF2, OFF3, STOP1, STOP2)
Tacitazione per F: IMMEDIATAMENTE
Reazione a N: NESSUNA
Tacitazione per N: NESSUNA

A31442 (F, N) Encoder 1: Preavviso tensione batteria

Valore di segnalazione: -
Oggetto azion.: SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN
Effetto: NESSUNA
Tacitazione: NESSUNA
Causa: Per il salvataggio delle informazioni Multiturn in stato disinserito l'encoder utilizza una batteria. La tensione della batteria non è più sufficiente a continuare a bufferizzare le informazioni Multiturn.
Rimedi: Sostituire la batteria.
Reazione a F: NESSUNO (ENCODER, IASC / FRENO DC, OFF1, OFF2, OFF3, STOP1, STOP2)
Tacitazione per F: IMMEDIATAMENTE
Reazione a N: NESSUNA
Tacitazione per N: NESSUNA

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

A31443 (F, N) Encoder 1: Livello di segnale CD unipolare fuori specifiche

Valore di segnalazione: Causa dell'errore: %1 bin

Oggetto azion.: SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Effetto: NESSUNA

Tacitazione: NESSUNA

Causa: Il livello unipolare (CP/CN o DP/DN) per l'encoder 1 si trova al di fuori della tolleranza ammessa.
Valore di avviso (r2124, interpretazione binaria):
Bit 0 = 1: CP o CN fuori tolleranza.
Bit 16 = 1: DP o DN fuori tolleranza.
Nominalmente i livelli di segnale unipolari dell'encoder devono trovarsi nel campo 2500 mV +/-500 mV.
Le soglie di intervento sono < 1700 mV e > 3300 mV.
Nota:
L'analisi del livello del segnale viene eseguita soltanto se sono soddisfatti i seguenti requisiti:
- Caratteristiche del Sensor Module disponibili (r0459.31 = 1).
- Sorveglianza attivata (p0437.31 = 1).
Vedi anche: p0491 (Encoder motore, reazione anomalia ENCODER)

Rimedi:
- Verificare che la posa dei cavi dell'encoder e la schermatura siano conformi EMC.
- Controllare i connettori e i contatti.
- Le tracce C/D sono collegate correttamente (i cavi di segnale CP con CN o DP con DN sono invertiti)?
- Sostituire il cavo dell'encoder.

Reazione a F: NESSUNO (ENCODER, IASC / FRENO DC, OFF1, OFF2, OFF3, STOP1, STOP2)

Tacitazione per F: IMMEDIATAMENTE

Reazione a N: NESSUNA

Tacitazione per N: NESSUNA

A31460 (N) Encoder 1: Sensore analogico canale A guasto

Valore di segnalazione: %1

Oggetto azion.: SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Effetto: NESSUNA

Tacitazione: NESSUNA

Causa: La tensione d'ingresso del sensore analogico non rientra nei limiti ammessi.
Valore di avviso (r2124, interpretazione decimale):
1: Tensione di ingresso al di fuori del campo di misura rilevabile.
2: Tensione di ingresso al di fuori del campo di misura impostato in p4673.
3: Il valore della tensione di ingresso ha superato il limite di intervallo (p4676).

Rimedi: Valore di avviso = 1:
- Controllare la tensione di uscita del sensore analogico.
Valore di avviso = 2:
- Controllare l'impostazione della tensione (p4673) per periodo encoder.
Valore di avviso = 3:
- Impostare ed eventualmente aumentare il limite di intervallo (p4676).

Reazione a N: NESSUNA

Tacitazione per N: NESSUNA

A31461 (N) Encoder 1: Sensore analogico canale B guasto

Valore di segnalazione: %1

Oggetto azion.: SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Effetto: NESSUNA

Tacitazione: NESSUNA

Causa: La tensione d'ingresso del sensore analogico non rientra nei limiti ammessi.
Valore di avviso (r2124, interpretazione decimale):
1: Tensione di ingresso al di fuori del campo di misura rilevabile.
2: Tensione di ingresso al di fuori del campo di misura impostato (p4675).
3: Il valore della tensione di ingresso ha superato il limite di intervallo (p4676).

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

Rimedi: Valore di avviso = 1:
- Controllare la tensione di uscita del sensore analogico.
Valore di avviso = 2:
- Controllare l'impostazione della tensione (p4675) per periodo encoder.
Valore di avviso = 3:
- Impostare ed eventualmente aumentare il limite di intervallo (p4676).

Reazione a N: NESSUNA

Tacitazione per N: NESSUNA

A31462 (N) Encoder 1: Sensore analogico nessun canale attivo

Valore di segnalazione: %1

Oggetto azion.: SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Effetto: NESSUNA

Tacitazione: NESSUNA

Causa: Nel sensore analogico i canali A e B non sono attivati.

Rimedi: - Attivare il canale A e/o B (p4670).
- Controllare la configurazione dell'encoder (p0404.17).
Vedi anche: p4670 (Configurazione sensore analogico)

Reazione a N: NESSUNA

Tacitazione per N: NESSUNA

A31463 (N) Encoder 1: Sensore analog., val. posizione supera valore limite

Valore di segnalazione: %1

Oggetto azion.: SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Effetto: NESSUNA

Tacitazione: NESSUNA

Causa: Il valore di posizione ha superato il valore ammesso di -0.5 ... +0.5.
Valore di avviso (r2124, interpretazione decimale):
1: Valore di posizione del sensore LVDT.
2: Valore di posizione della curva caratteristica encoder.

Rimedi: Valore di avviso = 1:
- Controllare il rapporto di trasmissione LVDT (p4678).
- Controllare il collegamento del segnale di riferimento sulla traccia B.
Valore di avviso = 2:
- Verificare i coefficienti della curva caratteristica (p4663 ... p4666).

Reazione a N: NESSUNA

Tacitazione per N: NESSUNA

A31470 (F, N) Encoder 1: Imbrattamento rilevato

Valore di segnalazione: -

Oggetto azion.: SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Effetto: NESSUNA

Tacitazione: NESSUNA

Causa: In caso di interfaccia alternativa del sistema encoder nel Sensor Module Cabinet 30 (SMC30), viene rilevato un imbrattamento dell'encoder tramite il segnale 0 sul morsetto X521.7.

Rimedi: - Controllare i connettori.
- Sostituire l'encoder o il cavo dell'encoder.

Reazione a F: NESSUNO (ENCODER, IASC / FRENO DC, OFF1, OFF2, OFF3, STOP1, STOP2)

Tacitazione per F: IMMEDIATAMENTE

Reazione a N: NESSUNA

Tacitazione per N: NESSUNA

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

F31500 (N, A) Encoder 1: Inseguimento di posizione, campo di movimento superato

Valore di segnalazione: -

Oggetto azion.: SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Effetto: OFF1 (NESSUNO, OFF2, OFF3)

Tacitazione: IMMEDIATAMENTE

Causa: L'azionamento/l'encoder ha superato il campo di movimento max. possibile in caso di asse lineare progettato senza asse modulo. Il valore si deve leggere in p0412 e interpretare come numero di giri del motore.
Con p0411.0 = 1, il campo di movimento massimo per l'asse lineare progettato è fissato a 64 volte (+/- -32 volte) il valore di p0421.
Con p0411.3 = 1, il campo di movimento massimo per l'asse lineare progettato è fissato al valore massimo ed è pari a +/-p0412/2 (arrotondato a numeri di giri interi). Il valore massimo dipende dal numero di tacche (p0408) e dalla risoluzione fine (p0419).

Rimedi: L'anomalia va eliminata nel modo seguente:
- Selezionare la messa in servizio dell'encoder (p0010 = 4).
- Ripristinare l'inseguimento di posizione (p0411.2 = 1).
- Deselezionare la messa in servizio dell'encoder (p0010 = 0).

Quindi tacitare l'anomalia ed eseguire una regolazione dell'encoder assoluto.

Reazione a N: NESSUNA

Tacitazione per N: NESSUNA

Reazione a A: NESSUNA

Tacitazione per A: NESSUNA

F31501 (N, A) Encoder 1: Inseguimento di posizione, posizione encoder fuori della finestra di tolleranza

Valore di segnalazione: %1

Oggetto azion.: SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Effetto: OFF1 (NESSUNO, OFF2, OFF3)

Tacitazione: IMMEDIATAMENTE

Causa: L'azionamento/l'encoder è stato spostato da spento di un valore superiore a quello parametrizzato nella finestra di tolleranza. È possibile che non vi sia più un riferimento tra meccanica ed encoder.
Valore di anomalia (r0949, interpretazione decimale):
Scostamento rispetto all'ultima posizione dell'encoder in incrementi del valore assoluto.
Il segno identifica la direzione di movimento.
Nota:
Lo scostamento rilevato viene mostrato anche in r0477.

Rimedi: Ripristinare l'inseguimento di posizione nel seguente modo:
- Selezionare la messa in servizio dell'encoder (p0010 = 4).
- Ripristinare l'inseguimento di posizione (p0411.2 = 1).
- Deselezionare la messa in servizio dell'encoder (p0010 = 0).

Quindi tacitare l'anomalia ed eventualmente eseguire una regolazione dell'encoder assoluto (p2507).
Vedi anche: p0010 (Azionamento, messa in servizio, filtro parametri), p2507 (LR Regolazione encoder assoluto, stato)

Reazione a N: NESSUNA

Tacitazione per N: NESSUNA

Reazione a A: NESSUNA

Tacitazione per A: NESSUNA

A31700 Encoder 1: Il test di efficacia non fornisce il valore previsto

Valore di segnalazione: Causa dell'errore: %1 bin

Oggetto azion.: SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Effetto: NESSUNA

Tacitazione: NESSUNA

Causa: La parola di errore dell'encoder DRIVE-CLiQ fornisce bit di errore impostati.

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

Valore di anomalia (r0949, interpretazione binaria):
Bit x = 1: Il test di efficacia x è fallito.

Rimedi: Sostituire l'encoder.

N31800 (F) Encoder 1: Segnalazione cumulativa

Valore di segnalazione: -

Oggetto azion.: SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Effetto: ENCODER (IASC / FRENO DC, NESSUNO)

Tacitazione: NESSUNA

Causa: L'encoder motore ha rilevato almeno un errore.
Vedi anche: p0491 (Encoder motore, reazione anomalia ENCODER)

Rimedi: Eseguire la valutazione degli altri messaggi correnti.

Reazione a F: ENCODER (IASC / FRENO DC, NESSUNO)

Tacitazione per F: IMMEDIATAMENTE

F31801 (N, A) Encoder 1 DRIVE-CLiQ: Assenza funzionalità vitale

Valore di segnalazione: Numero di componente: %1, causa dell'errore: %2

Oggetto azion.: SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Effetto: ENCODER (IASC / FRENO DC, NESSUNO)

Tacitazione: IMMEDIATAMENTE

Causa: La comunicazione DRIVE-CLiQ tra la Control Unit e l'encoder interessato è difettosa.
Valore di anomalia (r0949, interpretazione esadecimale):
yyxx hex: yy = numero di componente, xx = causa dell'errore
xx = 0A hex:
Il bit di funzionalità vitale non è impostato nel telegramma ricevuto.
Vedi anche: p0491 (Encoder motore, reazione anomalia ENCODER)

Rimedi: - Controllare che l'installazione del quadro elettrico e la posa dei cavi siano conformi EMC.
- Sostituire il componente interessato.
Vedi anche: p9916 (Errore di trasmissione DRIVE-CLiQ, soglia di disinserzione slave)

Reazione a N: NESSUNA

Tacitazione per N: NESSUNA

Reazione a A: NESSUNA

Tacitazione per A: NESSUNA

F31802 (N, A) Encoder 1: Overflow degli intervalli di tempo

Valore di segnalazione: %1

Oggetto azion.: SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Effetto: ENCODER (IASC / FRENO DC, NESSUNO)

Tacitazione: IMMEDIATAMENTE

Causa: Si è verificato un overflow degli intervalli di tempo per l'encoder 1.
Valore di anomalia (r0949, interpretazione decimale):
9: Overflow degli intervalli di tempo rapidi (del clock del regolatore di corrente).
10: Overflow degli intervalli di tempo medi.
12: Overflow degli intervalli di tempo lenti.
999: Timeout nell'attesa di SYNO (ad es. in caso di ritorno inatteso al funzionamento aciclico).
Vedi anche: p0491 (Encoder motore, reazione anomalia ENCODER)

Rimedi: Ridurre la frequenza del regolatore di corrente.

Reazione a N: NESSUNA

Tacitazione per N: NESSUNA

Reazione a A: NESSUNA

Tacitazione per A: NESSUNA

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

F31804 (N, A) Encoder 1: Errore di checksum

Valore di segnalazione: %1

Oggetto azion.: SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Effetto: ENCODER (IASC / FRENO DC, NESSUNO)

Tacitazione: IMMEDIATAMENTE

Causa: Nella lettura della memoria di programma sul Sensor Module si è verificato un errore di checksum.
Valore di anomalia (r0949, interpretazione esadecimale):
yyyyxxxx hex
yyyy: Spazio di memoria interessato.
xxxx: Differenza tra la checksum al POWER ON e la checksum attuale.
Vedi anche: p0491 (Encoder motore, reazione anomalia ENCODER)

Rimedi: - Verificare che venga rispettata la temperatura ambiente consentita per il componente.
- Sostituire il Sensor Module.

Reazione a N: NESSUNA

Tacitazione per N: NESSUNA

Reazione a A: NESSUNA

Tacitazione per A: NESSUNA

F31805 (N, A) Encoder 1: Checksum della EPROM errata

Valore di segnalazione: %1

Oggetto azion.: SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Effetto: ENCODER (IASC / FRENO DC, NESSUNO)

Tacitazione: IMMEDIATAMENTE

Causa: I dati dei parametri interni sono danneggiati.
Valore di anomalia (r0949, interpretazione esadecimale):
01: Accesso EEPROM errato.
02: Numero di blocchi nella EEPROM troppo elevato.
Vedi anche: p0491 (Encoder motore, reazione anomalia ENCODER)

Rimedi: Sostituire l'unità.

Reazione a N: NESSUNA

Tacitazione per N: NESSUNA

Reazione a A: NESSUNA

Tacitazione per A: NESSUNA

F31806 (N, A) Encoder 1: Inizializzazione fallita

Valore di segnalazione: %1

Oggetto azion.: SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Effetto: ENCODER (IASC / FRENO DC, NESSUNO)

Tacitazione: BLOCCO IMPULSI

Causa: L'inizializzazione dell'encoder è fallita.
Valore di anomalia (r0949, interpretazione esadecimale):
Bit 0, 1: Inizializzazione dell'encoder in caso di motore rotante non riuscita (scostamento dalla posizione grossolana e fine nelle tacche dell'encoder/4)
Bit 2: Adattamento della tensione media per la traccia A fallito.
Bit 3: Adattamento della tensione media per la traccia B fallito.
Bit 4: Adattamento della tensione media per l'ingresso di accelerazione fallito.
Bit 5: Adattamento della tensione media per la traccia Safety A fallito.
Bit 6: Adattamento della tensione media per la traccia Safety B fallito.
Bit 7: Adattamento della tensione media per la traccia C fallito.
Bit 8: Adattamento della tensione media per la traccia D fallito.
Bit 9: Adattamento della tensione media per la traccia R fallito.
Bit 10: La differenza tra le tensioni medie A e B è troppo elevata (> 0.5 V).
Bit 11: La differenza tra le tensioni medie C e D è troppo elevata (> 0.5 V).
Bit 12: La differenza tra le tensioni medie Safety A e Safety B è troppo elevata (> 0.5 V).
Bit 13: La differenza tra le tensioni medie A e Safety B è troppo elevata (> 0.5 V).

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

Bit 14: La differenza tra le tensioni medie B e Safety A è troppo elevata (> 0.5 V).
Bit 15: Lo scostamento standard delle tensioni medie calcolate è troppo elevato (> 0.3 V).
Bit 16: Errore interno - Errore nella lettura di un registro (CAFE).
Bit 17: Errore interno - Errore nella scrittura di un registro (CAFE).
Bit 18: Errore interno - Adattamento della tensione media non disponibile.
Bit 19: Errore interno - Accesso ADC errato.
Bit 20: Errore interno - Non ' stato trovato un passaggio per lo zero.
Nota:
Bit 0, 1: fino a 6SL3055-0AA00-5*A0
Bit 2 ... 20: a partire da 6SL3055-0AA00-5*A1
Vedi anche: p0491 (Encoder motore, reazione anomalia ENCODER)

Rimedi: Confermare l'anomalia.
Se non è possibile tacitare l'anomalia:
Bit 2 ... 9: Controllare la tensione di alimentazione dell'encoder.
Bit 2 ... 14: Controllare il cavo corrispondente.
Bit 15 senza altri bit: Controllare la traccia R e le impostazioni in p0404.

Reazione a N: NESSUNA
Tacitazione per N: NESSUNA
Reazione a A: NESSUNA
Tacitazione per A: NESSUNA

A31811 (F, N) Encoder 1: Numero di serie encoder modificato

Valore di segnalazione: -

Oggetto azion.: SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Effetto: NESSUNA

Tacitazione: NESSUNA

Causa: I numeri di serie dell'encoder motore di un motore sincrono sono cambiati. La variazione viene controllata solo negli encoder con numero di serie (ad es. encoder EnDat) e nei motori integrati (ad es. p0300 = 401) o di terze parti (p0300 = 2).
Causa 1:
- È stato sostituito l'encoder.
Causa 2:
- Nuova messa in servizio di un motore di terze parti, da incasso o lineare.
Causa 3:
- È stato sostituito il motore con encoder integrato e regolato.
Causa 4:
- È stato eseguito un aggiornamento del firmware a una versione che effettua un controllo del numero di serie dell'encoder.
Nota:
Con la regolazione di posizione il numero di serie viene acquisito all'avvio della regolazione (p2507 = 2).
Quando l'encoder è stato tarato (p2507 = 3), viene verificato se il numero di serie è stato modificato ed eventualmente viene resettata la regolazione (p2507 = 1).
Per escludere la sorveglianza del numero di serie, procedere come segue:
- Impostare il seguente numero di serie per il set di dati encoder corrispondente: p0441= FF, p0442 = 0, p0442 = 0, p0444 = 0, p0445 = 0.
- Parametrizzare F07414 al tipo di messaggio N (p2100, p2101).
Vedi anche: p0491 (Encoder motore, reazione anomalia ENCODER)

Rimedi: Per le cause 1, 2:
Eseguire la regolazione automatica con l'ausilio dell'identificazione della posizione dei poli. Confermare l'anomalia.
Avviare l'identificazione della posizione dei poli con p1990 = 1. Quindi correggere l'esecuzione corretta dell'identificazione della posizione dei poli.
SERVO:
Se in p1980 è selezionato un metodo di identificazione della posizione dei poli e p0301 non contiene un tipo di motore con encoder tarato in fabbrica, viene attivato automaticamente p1990.
oppure
Impostare la regolazione con il parametro p0431. Il nuovo numero di serie viene applicato automaticamente.
oppure
Eseguire la regolazione meccanica dell'encoder. Applicare il nuovo numero di serie con p0440 = 1.
Per le cause 3, 4:
Applicare il nuovo numero di serie con p0440 = 1.

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

Reazione a F: NESSUNO (ENCODER, OFF2)
Tacitazione per F: IMMEDIATAMENTE
Reazione a N: NESSUNA
Tacitazione per N: NESSUNA

F31812 (N, A) Encoder 1: Ciclo richiesto o timing RX-/TX non supportato

Valore di segnalazione: %1
Oggetto azion.: SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN
Effetto: OFF2
Tacitazione: IMMEDIATAMENTE
Causa: Un ciclo richiesto dalla Control Unit o un timing RX/TX non è supportato.
Valore di anomalia (r0949, interpretazione decimale):
0: Ciclo di applicazione non supportato.
1: Il ciclo DRIVE-CLiQ non è supportato.
2: Distanza tra punti temporali RX e TX troppo piccola.
3: Punto temporale TX troppo anticipato.
Rimedi: Eseguire un POWER ON per tutti i componenti (disinserzione/reinserzione).
Reazione a N: NESSUNA
Tacitazione per N: NESSUNA
Reazione a A: NESSUNA
Tacitazione per A: NESSUNA

F31813 Encoder 1: Unità logica hardware guasta

Valore di segnalazione: Causa dell'errore: %1 bin
Oggetto azion.: SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN
Effetto: ENCODER (IASC / FRENO DC, NESSUNO)
Tacitazione: BLOCCO IMPULSI
Causa: La parola di errore dell'encoder DRIVE-CLiQ fornisce bit di errore impostati.
Valore di anomalia (r0949, interpretazione binaria):
Bit 0: È stato attivato il watchdog dell'unità logica.
Bit 1: L'unità logica ha rilevato un errore di funzionalità vitale.
Rimedi: Sostituire l'encoder.

F31820 (N, A) Encoder 1 DRIVE-CLiQ: Telegramma errato

Valore di segnalazione: Numero di componente: %1, causa dell'errore: %2
Oggetto azion.: SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN
Effetto: ENCODER (IASC / FRENO DC, NESSUNO)
Tacitazione: IMMEDIATAMENTE
Causa: La comunicazione DRIVE-CLiQ dalla Control Unit all'encoder interessato è difettosa.
Valore di anomalia (r0949, interpretazione esadecimale):
yyxx hex: yy = numero di componente, xx = causa dell'errore
xx = 01 hex:
Errore CRC.
xx = 02 hex:
Il telegramma è più corto di quanto indicato nel byte di lunghezza o nella lista di ricezione.
xx = 03 hex:
Il telegramma è più lungo di quanto indicato nel byte di lunghezza o nella lista di ricezione.
xx = 04 hex:
La lunghezza del telegramma ricevuto non corrisponde alla lista di ricezione.
xx = 05 hex:
Il tipo di telegramma ricevuto non corrisponde alla lista di ricezione.
xx = 06 hex:
L'indirizzo del componente nel telegramma e nella lista di ricezione non corrisponde
xx = 07 hex:
È previsto un telegramma SYNC, ma il telegramma ricevuto non è di questo tipo.

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

xx = 08 hex:
Non è previsto un telegramma SYNC, ma il telegramma ricevuto non è di questo tipo.
xx = 09 hex:
Il bit di errore è impostato nel telegramma ricevuto.
xx = 10 hex:
Il telegramma ricevuto è troppo in anticipo.
Vedi anche: p0491 (Encoder motore, reazione anomalia ENCODER)

Rimedi: - Eseguire un POWER ON.
- Controllare che l'installazione del quadro elettrico e la posa dei cavi siano conformi EMC.
Controllare il cablaggio DRIVE-CLiQ (conduttori rotti, contatti, ...).
Vedi anche: p9916 (Errore di trasmissione DRIVE-CLiQ, soglia di disinserzione slave)

Reazione a N: NESSUNA
Tacitazione per N: NESSUNA
Reazione a A: NESSUNA
Tacitazione per A: NESSUNA

F31835 (N, A) Encoder 1 DRIVE-CLiQ: Trasmissione dati ciclica disturbata

Valore di segnalazione: Numero di componente: %1, causa dell'errore: %2

Oggetto azion.: SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Effetto: ENCODER (IASC / FRENO DC, NESSUNO)

Tacitazione: IMMEDIATAMENTE

Causa: La comunicazione DRIVE-CLiQ dalla Control Unit all'encoder interessato è difettosa. I nodi/partner inviano e ricevono in modo non sincrono.
Valore di anomalia (r0949, interpretazione esadecimale):
yyxx hex: yy = numero di componente, xx = causa dell'errore
xx = 21 hex:
Il telegramma ciclico non è ancora pervenuto.
xx = 22 hex:
Errore temporale nella lista di ricezione del telegramma.
xx = 40 hex:
Errore temporale nella lista di invio del telegramma.
Vedi anche: p0491 (Encoder motore, reazione anomalia ENCODER)

Rimedi: - Eseguire un POWER ON.
- Sostituire il componente interessato.
Vedi anche: p9916 (Errore di trasmissione DRIVE-CLiQ, soglia di disinserzione slave)

Reazione a N: NESSUNA
Tacitazione per N: NESSUNA
Reazione a A: NESSUNA
Tacitazione per A: NESSUNA

F31836 (N, A) Encoder 1 DRIVE-CLiQ: Errore di invio per dati DRIVE-CLiQ

Valore di segnalazione: Numero di componente: %1, causa dell'errore: %2

Oggetto azion.: SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Effetto: ENCODER (IASC / FRENO DC, NESSUNO)

Tacitazione: IMMEDIATAMENTE

Causa: La comunicazione DRIVE-CLiQ tra la Control Unit e l'encoder interessato è difettosa. Non è stato possibile inviare i dati.
Valore di anomalia (r0949, interpretazione esadecimale):
yyxx hex: yy = numero di componente, xx = causa dell'errore
xx = 41 hex:
Il tipo di telegramma non corrisponde alla lista di invio.
Vedi anche: p0491 (Encoder motore, reazione anomalia ENCODER)

Rimedi: Eseguire un POWER ON.

Reazione a N: NESSUNA
Tacitazione per N: NESSUNA

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

Reazione a A: NESSUNA
Tacitazione per A: NESSUNA

F31837 (N, A) Encoder 1 DRIVE-CLiQ: Componente guasto

Valore di segnalazione: Numero di componente: %1, causa dell'errore: %2

Oggetto azion.: SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Effetto: ENCODER (IASC / FRENO DC, NESSUNO)

Tacitazione: IMMEDIATAMENTE

Causa: È stato rilevato un errore nel componente DRIVE-CLiQ interessato. Non è possibile escludere un hardware difettoso.
Valore di anomalia (r0949, interpretazione esadecimale):
yyxx hex: yy = numero di componente, xx = causa dell'errore
xx = 20 hex:
Errore nell'intestazione del telegramma.
xx = 23 hex:
Errore di ricezione: la memoria intermedia del telegramma è danneggiata.
xx = 42 hex:
Errore di invio: la memoria intermedia del telegramma è danneggiata.
xx = 43 hex:
Errore di invio: la memoria intermedia del telegramma è danneggiata.
Vedi anche: p0491 (Encoder motore, reazione anomalia ENCODER)

Rimedi: Controllare il cablaggio DRIVE-CLiQ (conduttori rotti, contatti, ...).
- Controllare che l'installazione del quadro elettrico e la posa dei cavi siano conformi EMC.
- Usare eventualmente un altro connettore DRIVE-CLiQ (p9904).
- Sostituire il componente interessato.

Reazione a N: NESSUNA
Tacitazione per N: NESSUNA
Reazione a A: NESSUNA
Tacitazione per A: NESSUNA

F31845 (N, A) Encoder 1 DRIVE-CLiQ: Trasmissione dati ciclica disturbata

Valore di segnalazione: Numero di componente: %1, causa dell'errore: %2

Oggetto azion.: SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Effetto: ENCODER (IASC / FRENO DC, NESSUNO)

Tacitazione: IMMEDIATAMENTE

Causa: La comunicazione DRIVE-CLiQ tra la Control Unit e l'encoder interessato è difettosa.
Valore di anomalia (r0949, interpretazione esadecimale):
yyxx hex: yy = numero di componente, xx = causa dell'errore
xx = 0B hex:
Errore di sincronizzazione con trasmissione ciclica alternata dei dati.
Vedi anche: p0491 (Encoder motore, reazione anomalia ENCODER)

Rimedi: Eseguire un POWER ON.
Vedi anche: p9916 (Errore di trasmissione DRIVE-CLiQ, soglia di disinserzione slave)

Reazione a N: NESSUNA
Tacitazione per N: NESSUNA
Reazione a A: NESSUNA
Tacitazione per A: NESSUNA

F31850 (N, A) Encoder 1: Errore software interno valutazione encoder

Valore di segnalazione: %1

Oggetto azion.: SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Effetto: ENCODER (IASC / FRENO DC, NESSUNO)

Tacitazione: POWER ON

Causa: Si è verificato un errore software interno nel Sensor Module dell'encoder 1.
Valore di anomalia (r0949, interpretazione decimale):
1: L'intervallo di tempo in background è bloccato.

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

2: Checksum su memoria codici non corretta.
10000: La memoria OEM dell'encoder EnDat contiene dati non comprensibili.
11000 ... 11499: Dati di descrizione dalla EEPROM errati.
11500 ... 11899: Dati di calibrazione dalla EEPROM errati.
11900 ... 11999: Dati di configurazione dalla EEPROM errati.
16000: Encoder DRIVE-CLiQ, inizializzazione applicazione errata.
16001: Encoder DRIVE-CLiQ, inizializzazione ALU errata.
16002: Encoder DRIVE-CLiQ, inizializzazione HISI/SISI errata.
16003: Encoder DRIVE-CLiQ, inizializzazione Safety errata.
16004: Encoder DRIVE-CLiQ, errore di sistema interno.
Vedi anche: p0491 (Encoder motore, reazione anomalia ENCODER)

Rimedi: - Sostituire il Sensor Module.
- Eventualmente aggiornare il firmware nel Sensor Module.
- Contattare la hotline.

Reazione a N: NESSUNA
Tacitazione per N: NESSUNA
Reazione a A: NESSUNA
Tacitazione per A: NESSUNA

F31851 (N, A) Encoder 1 DRIVE-CLiQ (CU): Assenza funzionalità vitale

Valore di segnalazione: Numero di componente: %1, causa dell'errore: %2

Oggetto azion.: SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Effetto: ENCODER (IASC / FRENO DC, NESSUNO)

Tacitazione: IMMEDIATAMENTE

Causa: La comunicazione DRIVE-CLiQ tra il Sensor Module (encoder 1) interessato e la Control Unit è difettosa.
Funzionalità vitale non impostata dal componente DRIVE-CLiQ per la Control Unit.
Valore di anomalia (r0949, interpretazione esadecimale):
yyxx hex: yy = numero di componente, xx = causa dell'errore
xx = 0A hex = 10 dec:
Il bit di funzionalità vitale non è impostato nel telegramma ricevuto.

Rimedi: Aggiornare il firmware del componente interessato.

Reazione a N: NESSUNA
Tacitazione per N: NESSUNA
Reazione a A: NESSUNA
Tacitazione per A: NESSUNA

F31860 (N, A) Encoder 1 DRIVE-CLiQ (CU): Telegramma errato

Valore di segnalazione: Numero di componente: %1, causa dell'errore: %2

Oggetto azion.: SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Effetto: ENCODER (IASC / FRENO DC, NESSUNO)

Tacitazione: IMMEDIATAMENTE

Causa: La comunicazione DRIVE-CLiQ tra il Sensor Module (encoder 1) interessato e la Control Unit è difettosa.
Valore di anomalia (r0949, interpretazione esadecimale):
yyxx hex: yy = numero di componente, xx = causa dell'errore
xx = 11 hex = 17 dec:
Errore CRC e telegramma ricevuto troppo in anticipo.
xx = 01 hex = 01 dec:
Errore checksum (errore CRC).
xx = 12 hex = 18 dec:
Il telegramma è più corto di quanto indicato nel byte di lunghezza o nella lista di ricezione ed è stato ricevuto troppo in anticipo.
xx = 02 hex = 02 dec:
Il telegramma è più corto di quanto indicato nel byte di lunghezza o nella lista di ricezione.
xx = 13 hex = 19 dec:
Il telegramma è più lungo di quanto indicato nel byte di lunghezza o nella lista di ricezione ed è stato ricevuto troppo in anticipo.

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

xx = 03 hex = 03 dec:
Il telegramma è più lungo di quanto indicato nel byte di lunghezza o nella lista di ricezione.
xx = 14 hex = 20 dec:
La lunghezza del telegramma ricevuto non corrisponde alla lista di ricezione ed è troppo in anticipo.
xx = 04 hex = 04 dec:
La lunghezza del telegramma ricevuto non corrisponde alla lista di ricezione.
xx = 15 hex = 21 dec:
Il tipo di telegramma ricevuto non corrisponde alla lista di ricezione ed è troppo in anticipo.
xx = 05 hex = 05 dec:
Il tipo di telegramma ricevuto non corrisponde alla lista di ricezione.
xx = 16 hex = 22 dec:
L'indirizzo della parte di potenza nel telegramma e nella lista di ricezione non corrisponde e il telegramma ricevuto è troppo in anticipo.
xx = 06 hex = 06 dec:
L'indirizzo della parte di potenza nel telegramma e nella lista di ricezione non corrisponde
xx = 19 hex = 25 dec:
Il bit di errore è impostato nel telegramma ricevuto e il telegramma è stato ricevuto troppo in anticipo.
xx = 09 hex = 09 dec:
Il bit di errore è impostato nel telegramma ricevuto.
xx = 10 hex = 16 dec:
Il telegramma ricevuto è troppo in anticipo.

Rimedi: - Eseguire un POWER ON.
- Controllare che l'installazione del quadro elettrico e la posa dei cavi siano conformi EMC.
Controllare il cablaggio DRIVE-CLiQ (conduttori rotti, contatti, ...).
Vedi anche: p9915 (Errore di trasmissione DRIVE-CLiQ, soglia di disinserz. master)

Reazione a N: NESSUNA
Tacitazione per N: NESSUNA
Reazione a A: NESSUNA
Tacitazione per A: NESSUNA

F31885 (N, A) Encoder 1 DRIVE-CLiQ (CU): Trasmissione dati ciclica disturbata

Valore di segnalazione: Numero di componente: %1, causa dell'errore: %2

Oggetto azion.: SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Effetto: ENCODER (IASC / FRENO DC, NESSUNO)

Tacitazione: IMMEDIATAMENTE

Causa: La comunicazione DRIVE-CLiQ tra il Sensor Module (encoder 1) interessato e la Control Unit è difettosa.
I nodi/partner inviano e ricevono in modo non sincrono.
Valore di anomalia (r0949, interpretazione esadecimale):
yyxx hex: yy = numero di componente, xx = causa dell'errore
xx = 1A hex = 26 dec:
Il bit di funzionalità vitale non è impostato nel telegramma ricevuto e il telegramma è stato ricevuto troppo in anticipo.
xx = 21 hex = 33 dec:
Il telegramma ciclico non è ancora pervenuto.
xx = 22 hex = 34 dec:
Errore temporale nella lista di ricezione del telegramma.
xx = 40 hex = 64 dec:
Errore temporale nella lista di invio del telegramma.
xx = 62 hex = 98 dec:
Errore nel passaggio al funzionamento ciclico.

Rimedi: - Verificare la tensione di alimentazione del componente interessato.
- Eseguire un POWER ON.
- Sostituire il componente interessato.
Vedi anche: p9915 (Errore di trasmissione DRIVE-CLiQ, soglia di disinserz. master)

Reazione a N: NESSUNA
Tacitazione per N: NESSUNA
Reazione a A: NESSUNA
Tacitazione per A: NESSUNA

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

F31886 (N, A) Encoder 1 DRIVE-CLiQ (CU): Errore nell'invio dei dati DRIVE-CLiQ

Valore di segnalazione: Numero di componente: %1, causa dell'errore: %2

Oggetto azion.: SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Effetto: ENCODER (IASC / FRENO DC, NESSUNO)

Tacitazione: IMMEDIATAMENTE

Causa: La comunicazione DRIVE-CLiQ tra il Sensor Module (encoder 1) interessato e la Control Unit è difettosa.
Non è stato possibile inviare i dati.
Valore di anomalia (r0949, interpretazione esadecimale):
yyxx hex: yy = numero di componente, xx = causa dell'errore
xx = 41 hex:
Il tipo di telegramma non corrisponde alla lista di invio.

Rimedi: - Eseguire un POWER ON.
- Controllare che la versione del firmware dell'encoder (r0148) corrisponda alla versione del firmware della Control Unit (r0018).

Reazione a N: NESSUNA

Tacitazione per N: NESSUNA

Reazione a A: NESSUNA

Tacitazione per A: NESSUNA

F31887 (N, A) Encoder 1 DRIVE-CLiQ (CU): Componente guasto

Valore di segnalazione: Numero di componente: %1, causa dell'errore: %2

Oggetto azion.: SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Effetto: ENCODER (IASC / FRENO DC, NESSUNO)

Tacitazione: IMMEDIATAMENTE

Causa: È stato rilevato un errore nel componente DRIVE-CLiQ interessato (Sensor Module per encoder 1). Non è possibile escludere un hardware difettoso.
Valore di anomalia (r0949, interpretazione esadecimale):
yyxx hex: yy = numero di componente, xx = causa dell'errore
xx = 20 hex:
Errore nell'intestazione del telegramma.
xx = 23 hex:
Errore di ricezione: la memoria intermedia del telegramma è danneggiata.
xx = 42 hex:
Errore di invio: la memoria intermedia del telegramma è danneggiata.
xx = 43 hex:
Errore di invio: la memoria intermedia del telegramma è danneggiata.
xx = 60 hex:
Nella misura del tempo di esecuzione la risposta è pervenuta troppo tardi.
xx = 61 hex:
Lo scambio dei dati caratteristici dura troppo tempo.

Rimedi: Controllare il cablaggio DRIVE-CLiQ (conduttori rotti, contatti, ...).
- Controllare che l'installazione del quadro elettrico e la posa dei cavi siano conformi EMC.
- Usare eventualmente un altro connettore DRIVE-CLiQ (p9904).
- Sostituire il componente interessato.

Reazione a N: NESSUNA

Tacitazione per N: NESSUNA

Reazione a A: NESSUNA

Tacitazione per A: NESSUNA

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

F31895 (N, A) Encoder 1 DRIVE-CLiQ (CU): Trasmissione dati ciclica alternata disturbata

Valore di segnalazione: Numero di componente: %1, causa dell'errore: %2

Oggetto azion.: SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Effetto: ENCODER (IASC / FRENO DC, NESSUNO)

Tacitazione: IMMEDIATAMENTE

Causa: La comunicazione DRIVE-CLiQ tra il Sensor Module (encoder 1) interessato e la Control Unit è difettosa.
Valore di anomalia (r0949, interpretazione esadecimale):
yyxx hex: yy = numero di componente, xx = causa dell'errore
xx = 0B hex:
Errore di sincronizzazione con trasmissione ciclica alternata dei dati.

Rimedi: Eseguire un POWER ON.
Vedi anche: p9915 (Errore di trasmissione DRIVE-CLiQ, soglia di disinserz. master)

Reazione a N: NESSUNA

Tacitazione per N: NESSUNA

Reazione a A: NESSUNA

Tacitazione per A: NESSUNA

F31896 (N, A) Encoder 1 DRIVE-CLiQ (CU): Caratteristiche componente incoerenti

Valore di segnalazione: Numero di componente: %1

Oggetto azion.: SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Effetto: OFF2 (ENCODER, IASC / FRENO DC, NESSUNO, OFF1, OFF3, STOP1, STOP2)

Tacitazione: IMMEDIATAMENTE

Causa: Le caratteristiche del componente DRIVE-CLiQ (Sensor Module per encoder 1) indicato dal valore di anomalia sono cambiate in modo incompatibile rispetto all'avviamento. Una causa possibile può essere ad es. la rimozione di un cavo o un componente DRIVE-CLiQ.
Valore di anomalia (r0949, interpretazione decimale):
Numero di componente.

Rimedi: - Eseguire un POWER ON.
- In caso di sostituzione di componenti, usare gli stessi tipi di componenti e se possibile le stesse versioni del firmware.
- In caso di sostituzione dei cavi, usare se possibile solo cavi di uguale lunghezza (rispettare la lunghezza massima).

Reazione a N: NESSUNA

Tacitazione per N: NESSUNA

Reazione a A: NESSUNA

Tacitazione per A: NESSUNA

F31899 (N, A) Encoder 1: Anomalia sconosciuta

Valore di segnalazione: Nuovo messaggio: %1

Oggetto azion.: SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Effetto: ENCODER (IASC / FRENO DC, NESSUNO, OFF1, OFF2, OFF3, STOP1, STOP2)

Tacitazione: IMMEDIATAMENTE (POWER ON)

Causa: Sul Sensor Module per l'encoder 1 si è verificata un'anomalia che non può essere interpretata dal firmware della Control Unit.
Questo può accadere quando il firmware di questo componente è più recente del firmware della Control Unit.
Valore di anomalia (r0949, interpretazione decimale):
Numero dell'anomalia.
Nota:
Per informazioni sul significato di questa nuova anomalia si può consultare un manuale più recente relativo alla Control Unit.
Vedi anche: p0491 (Encoder motore, reazione anomalia ENCODER)

Rimedi: - Sostituire il firmware sul Sensor Module con un firmware precedente (r0148).
- Aggiornare il firmware della Control Unit (r0018).

Reazione a N: NESSUNA

Tacitazione per N: NESSUNA

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

Reazione a A: NESSUNA
Tacitazione per A: NESSUNA

A31902 (F, N) Encoder 1: Si è verificato un errore SPI-BUS

Valore di segnalazione: %1
Oggetto azion.: SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN
Effetto: NESSUNA
Tacitazione: NESSUNA
Causa: Errore nell'uso del bus SPI interno.
Valore di anomalia (r0949, interpretazione esadecimale):
Solo per la diagnostica errori interna Siemens.
Rimedi: - Sostituire il Sensor Module.
- Eventualmente aggiornare il firmware nel Sensor Module.
- Contattare la hotline.
Reazione a F: NESSUNO (ENCODER, IASC / FRENO DC, OFF1, OFF2, OFF3, STOP1, STOP2)
Tacitazione per F: IMMEDIATAMENTE
Reazione a N: NESSUNA
Tacitazione per N: NESSUNA

A31903 (F, N) Encoder 1: Si è verificato un errore bus I2C

Valore di segnalazione: %1
Oggetto azion.: SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN
Effetto: NESSUNA
Tacitazione: NESSUNA
Causa: Errore nell'uso del bus I2C interno.
Valore di anomalia (r0949, interpretazione esadecimale):
Solo per la diagnostica errori interna Siemens.
Rimedi: - Sostituire il Sensor Module.
- Eventualmente aggiornare il firmware nel Sensor Module.
- Contattare la hotline.
Reazione a F: NESSUNO (ENCODER, IASC / FRENO DC, OFF1, OFF2, OFF3, STOP1, STOP2)
Tacitazione per F: IMMEDIATAMENTE
Reazione a N: NESSUNA
Tacitazione per N: NESSUNA

F31905 (N, A) Encoder 1: Parametrizzazione errata

Valore di segnalazione: Parametro: %1, informazione aggiuntiva: %2
Oggetto azion.: SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN
Effetto: ENCODER (IASC / FRENO DC, NESSUNO, OFF1, OFF2, OFF3, STOP1, STOP2)
Tacitazione: IMMEDIATAMENTE
Causa: Un parametro dell'encoder 1 è riconosciuto come errato.
È possibile che il tipo di encoder parametrizzato non corrisponda al tipo di encoder collegato.
Il parametro interessato può essere determinato nel seguente modo:
- Ricavare il numero del parametro dal valore di anomalia (r0949).
- Calcolare l'indice del parametro (p0187).
Valore di anomalia (r0949, interpretazione decimale):
yyyyxxxx dec: yyyy = informazione aggiuntiva, xxxx = parametro
yyyy = 0:
nessun'altra informazione presente.
yyyy = 1:
Livello HTL (p0405.1 = 0) combinato con la sorveglianza tracce A/B <> -A/B (p0405.2 = 1) non supportato da questo componente.
yyyy = 2:
In p0400 è registrato un numero di codice per un encoder identificato ma non è stata eseguita alcuna identificazione.
Avviare una nuova identificazione dell'encoder.

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

yyyy = 3:
In p0400 è registrato un numero di codice per un encoder identificato ma non è stata eseguita alcuna identificazione.
Selezionare in p0400 un encoder di lista con un numero di codice < 10000.
yyyy = 4:
L'encoder SSI (p0404.9 = 1) senza traccia A/B non è supportato da questo componente.
yyyy = 5:
Nell'encoder SQW il valore di p4686 è superiore a quello di p0425.
yyyy = 6:
Encoder DRIVE-CLiQ non utilizzabile con questa versione firmware.
yyyy = 7:
Nell'encoder QW la correzione Xatt1 (p0437.2) è ammessa solo per le tacche di zero equidistanti.
yyyy = 8:
La larghezza delle coppie di poli del motore non è supportata dalla riga lineare utilizzata.
Vedi anche: p0491 (Encoder motore, reazione anomalia ENCODER)

Rimedi: - Controllare se il tipo di encoder collegato corrisponde al tipo di encoder parametrizzato.
- Correggere il parametro definito dal valore di anomalia (r0949) e p0187.
Per il numero di parametro = 314:
- Controllare il numero di coppie di poli e il rapporto di riduzione del riduttore di misura. Il quoziente "numero di coppie" diviso "rapporto di riduzione del riduttore di misura" deve essere minore di, o uguale a, 1000 ((r0313 * p0433) / p0432 <= 1000).

Reazione a N: NESSUNA
Tacitazione per N: NESSUNA
Reazione a A: NESSUNA
Tacitazione per A: NESSUNA

A31915 (F, N) Encoder 1: Errore di configurazione

Valore di segnalazione: %1
Oggetto azion.: SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN
Effetto: NESSUNA
Tacitazione: NESSUNA
Causa: La configurazione dell'encoder 1 è errata.
Valore di avviso (r2124, interpretazione decimale):
1: Riparametrizzazione tra anomalia/avviso non ammessa.
419: Con la risoluzione fine progettata Gx_XIST2 l'encoder rileva un valore attuale di posizione assoluto massimo possibile (r0483) che non può più essere rappresentato in 32 bit.
Rimedi: Valore di avviso = 1:
Non eseguire la riparametrizzazione tra anomalia/avviso.
Valore di avviso = 419:
Ridurre la risoluzione fine (p0419).

Reazione a F: NESSUNO (ENCODER, IASC / FRENO DC)
Tacitazione per F: IMMEDIATAMENTE
Reazione a N: NESSUNA
Tacitazione per N: NESSUNA

F31916 (N, A) Encoder 1: Errore durante la parametrizzazione

Valore di segnalazione: Parametro: %1, informazione aggiuntiva: %2
Oggetto azion.: SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN
Effetto: ENCODER (IASC / FRENO DC, NESSUNO, OFF1, OFF2, OFF3, STOP1, STOP2)
Tacitazione: IMMEDIATAMENTE
Causa: Un parametro dell'encoder 1 è riconosciuto come errato.
È possibile che il tipo di encoder parametrizzato non corrisponda al tipo di encoder collegato.
Il parametro interessato può essere determinato nel seguente modo:
- Ricavare il numero del parametro dal valore di anomalia (r0949).
- Calcolare l'indice del parametro (p0187).
Valore di anomalia (r0949, interpretazione decimale):
Numero del parametro.

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

Nota:
Questa anomalia viene emessa solo per gli encoder con r0404.10 = 1 o r0404.11 = 1. Corrisponde ad A31905 negli encoder con r0404.10 = 0 e r0404.11 = 0.
Vedi anche: p0491 (Encoder motore, reazione anomalia ENCODER)

Rimedi: - Controllare se il tipo di encoder collegato corrisponde al tipo di encoder parametrizzato.
- Correggere il parametro definito dal valore di anomalia (r0949) e p0187.

Reazione a N: NESSUNA
Tacitazione per N: NESSUNA
Reazione a A: NESSUNA
Tacitazione per A: NESSUNA

A31920 (F, N) Encoder 1: Errore sensore di temperatura

Valore di segnalazione: Causa dell'errore: %1, numero di canale: %2

Oggetto azion.: SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Effetto: NESSUNA

Tacitazione: NESSUNA

Causa: Si è verificato un errore nell'analisi del sensore di temperatura.
Valore di avviso (r2124, interpretazione decimale):
yyxx hex: yy: numero di canale, xx: causa dell'errore
xx = 1: Rottura conduttore o sensore non collegato (KTY: R > 1630 Ohm).
xx = 2: Resistenza misurata troppo bassa (PTC: R < 20 Ohm, KTY: R < 50 Ohm).
xx = altri valori:
Solo per la diagnostica errori interna Siemens.
Vedi anche: p0491 (Encoder motore, reazione anomalia ENCODER)

Rimedi: - Controllare che il cavo dell'encoder sia del tipo corretto e abbia un connettore corretto.
- Controllare la selezione del sensore di temperatura in p0600 ... p0603.
- Sostituire il Sensor Module (errore hardware o dati di calibrazione errati).

Reazione a F: NESSUNO (ENCODER, IASC / FRENO DC, OFF1, OFF2, OFF3, STOP1, STOP2)
Tacitazione per F: IMMEDIATAMENTE
Reazione a N: NESSUNA
Tacitazione per N: NESSUNA

A31940 (F, N) Encoder 1: Stato di serraggio del mandrino difettoso

Valore di segnalazione: %1

Oggetto azion.: SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Effetto: NESSUNA

Tacitazione: NESSUNA

Causa: Lo stato di serraggio del mandrino è difettoso.
Valore di anomalia (r0949, interpretazione decimale):
Livello di segnale del sensore S1.
Nota:
Un livello del segnale di 500 mV corrisponde al valore numerico 500 hex.

Rimedi: - Verificare l'utensile di serraggio.
- Verificare la tolleranza ed eventualmente adattarla (p5040).
- Verificare le soglie ed eventualmente adattarle (p5041).
- Verificare il sensore analogico S1 e i collegamenti.

Reazione a F: NESSUNO (ENCODER, IASC / FRENO DC, OFF1, OFF2, OFF3, STOP1, STOP2)
Tacitazione per F: IMMEDIATAMENTE
Reazione a N: NESSUNA
Tacitazione per N: NESSUNA

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

A31999 (F, N) Encoder 1: Avviso sconosciuto

Valore di segnalazione: Nuovo messaggio: %1

Oggetto azion.: SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Effetto: NESSUNA

Tacitazione: NESSUNA

Causa: Sul Sensor Module per l'encoder 1 si è verificato un avviso che non può essere interpretato dal firmware della Control Unit.
Questo può accadere quando il firmware di questo componente è più recente del firmware della Control Unit.
Valore di avviso (r2124, interpretazione decimale):
Numero dell'avviso.
Nota:
Per informazioni sul significato di questo nuovo avviso si può consultare un manuale più recente relativo alla Control Unit.
Vedi anche: p0491 (Encoder motore, reazione anomalia ENCODER)

Rimedi:
- Sostituire il firmware sul Sensor Module con un firmware precedente (r0148).
- Aggiornare il firmware della Control Unit (r0018).

Reazione a F: NESSUNO (ENCODER, IASC / FRENO DC, OFF1, OFF2, OFF3, STOP1, STOP2)

Tacitazione per F: IMMEDIATAMENTE (POWER ON)

Reazione a N: NESSUNA

Tacitazione per N: NESSUNA

F32100 (N, A) Encoder 2: Distanza tra tacche di zero errata

Valore di segnalazione: %1

Oggetto azion.: SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Effetto: OFF1 (IASC / FRENO DC, NESSUNO, OFF2, OFF3, STOP1, STOP2)

Tacitazione: BLOCCO IMPULSI

Causa: La distanza tra tacche di zero misurata non corrisponde alla distanza tra tacche di zero parametrizzata.
Negli encoder con codifica della distanza, questa viene ottenuta da tacche di zero riconosciute a coppie. Ne deriva che l'assenza di una tacca di zero, dovendo formare una coppia, non può provocare un'anomalia e non ha effetti sul sistema.
La distanza tra le tacche di zero per la relativa sorveglianza è parametrizzata in p0425 (encoder rotativo) o in p0424 (encoder lineare).
Valore di anomalia (r0949, interpretazione decimale):
Ultima distanza tra tacche di zero misurata in incrementi (4 incrementi = 1 incremento dell'encoder).
Il segno indica la direzione di movimento durante la rilevazione della distanza della tacca di zero.

Rimedi:
- Verificare che la posa dei cavi dell'encoder sia conforme EMC.
- Controllare i connettori.
- Controllare il tipo di encoder (encoder con tacche di zero equidistanti).
- Adattare il parametro per la distanza tra tacche di zero (p0424, p0425).
- In caso di messaggio di superamento del limite superiore del numero di giri, ridurre il tempo di filtro (p0438).
- Sostituire l'encoder o il cavo dell'encoder.

Reazione a N: NESSUNA

Tacitazione per N: NESSUNA

Reazione a A: NESSUNA

Tacitazione per A: NESSUNA

F32101 (N, A) Encoder 2: Tacca di zero non raggiunta

Valore di segnalazione: %1

Oggetto azion.: SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Effetto: OFF1 (IASC / FRENO DC, NESSUNO, OFF2, OFF3, STOP1, STOP2)

Tacitazione: BLOCCO IMPULSI

Causa: È stata superata di 1.5 volte la distanza dalla tacca di zero parametrizzata.
La distanza tra le tacche di zero per la relativa sorveglianza è parametrizzata in p0425 (encoder rotativo) o in p0424 (encoder lineare).

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

Valore di anomalia (r0949, interpretazione decimale):
Numero di incrementi dopo POWER ON oppure dall'ultima tacca di zero rilevata (4 incrementi = 1 incremento dell'encoder).

Rimedi:
- Verificare che la posa dei cavi dell'encoder sia conforme EMC.
- Controllare i connettori.
- Controllare il tipo di encoder (encoder con tacche di zero equidistanti).
- Adattare il parametro per la distanza tra tacche di zero (p0425).
- In caso di messaggio di superamento del limite superiore del numero di giri, ridurre il tempo di filtro (p0438).
- Se è attivo p0437.1, controllare p4686.
- Sostituire l'encoder o il cavo dell'encoder.

Reazione a N: NESSUNA
Tacitazione per N: NESSUNA
Reazione a A: NESSUNA
Tacitazione per A: NESSUNA

F32103 (N, A) Encoder 2: Errore di ampiezza traccia R

Valore di segnalazione: Traccia R: %1

Oggetto azion.: SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Effetto: OFF1 (IASC / FRENO DC, NESSUNO, OFF2, OFF3)

Tacitazione: IMMEDIATAMENTE

Causa: L'ampiezza del segnale della tacca di zero (traccia R) dell'encoder 2 non si trova nella fascia di tolleranza.
L'errore può essere attivato quando il valore supera il livello di tensione unipolare (RP/RN) o quando scende al sotto dell'ampiezza differenziale.
Valore di anomalia (r0949, interpretazione esadecimale):
yyyyxxxx hex: yyyy = 0, xxxx = livello del segnale della traccia R (16 bit con segno).
Le soglie di intervento del livello di segnale unipolare dell'encoder sono < 1400 mV e > 3500 mV.
La soglia di intervento per il livello di segnale differenziale dell'encoder è < -1600 mV.
Un livello del segnale di 500 mV (picco) corrisponde al valore numerico 5333 hex = 21299 dec.
Nota:
il valore analogico dell'errore di ampiezza non è simultaneo all'attivazione dell'errore dell'hardware del Sensor Module.
Il valore di anomalia può essere rappresentato solo tra -32767 ... 32767 dec (-770 ... 770 mV).
L'analisi del livello del segnale viene eseguita soltanto se sono soddisfatti i seguenti requisiti:
- Caratteristiche del Sensor Module disponibili (r0459.31 = 1).
- Sorveglianza attivata (p0437.31 = 1).

Rimedi:
- Controllare l'intervallo di velocità; la risposta in frequenza (caratteristica di ampiezza) del dispositivo di misura può non essere sufficiente per l'intervallo di velocità.
- Verificare che la posa dei cavi dell'encoder e la schermatura siano conformi EMC.
- Controllare i connettori e i contatti.
- Verificare che la tacca di zero sia collegata e i cavi di segnale RP e RN non siano collegati a poli invertiti.
- Sostituire il cavo dell'encoder.
- Se il disco di codifica è sporco o l'illuminazione è degradata, sostituire l'encoder.

Reazione a N: NESSUNA
Tacitazione per N: NESSUNA
Reazione a A: NESSUNA
Tacitazione per A: NESSUNA

F32110 (N, A) Encoder 2: Comunicazione seriale disturbata

Valore di segnalazione: Causa dell'errore: %1 bin

Oggetto azion.: SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Effetto: OFF1 (IASC / FRENO DC, NESSUNO, OFF2, OFF3)

Tacitazione: BLOCCO IMPULSI

Causa: La trasmissione del protocollo di comunicazione seriale tra encoder e modulo di analisi è difettosa.
Valore di anomalia (r0949, interpretazione binaria):
Bit 0: Bit di allarme nel protocollo di posizione.
Bit 1: Livello di riposo errato sulla linea dati.
Bit 2: L'encoder non risponde (non fornisce il bit di avvio entro 50 ms).

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

Bit 3: Errore CRC: La checksum nel protocollo proveniente dall'encoder non corrisponde ai dati.
Bit 4: Conferma dall'encoder errata: l'encoder ha interpretato il job in modo errato o non può eseguirlo.
Bit 5: Errore interno nel driver seriale: è stato richiesto un comando Mode non ammesso.
Bit 6: Timeout durante la lettura ciclica.
Bit 8: Il protocollo è troppo lungo (ad es. > 64 bit).
Bit 9: Overflow del buffer di ricezione.
Bit 10: Errore di frame nella lettura doppia.
Bit 11: Errore di parità.
Bit 12: Livello del cavo dati errato durante il tempo monoflop.
Bit 13: Linea dati difettosa.

Rimedi: Per il valore di anomalia Bit 0 = 1:
- Encoder guasto. F31111 fornisce eventualmente altri dettagli.
Per il valore di anomalia Bit 1 = 1:
- Tipo di encoder errato / Sostituire l'encoder o il cavo dell'encoder.
Per il valore di anomalia Bit 2 = 1:
- Tipo di encoder errato / Sostituire l'encoder o il cavo dell'encoder.
Per il valore di anomalia Bit 3 = 1:
- Prevedere la schermatura dei cavi / EMC, sostituire l'encoder o il cavo dell'encoder.
Per il valore di anomalia Bit 4 = 1:
- Prevedere la schermatura dei cavi / EMC, sostituire l'encoder o il cavo dell'encoder, sostituire il Sensor Module.
Per il valore di anomalia Bit 5 = 1:
- Prevedere la schermatura dei cavi / EMC, sostituire l'encoder o il cavo dell'encoder, sostituire il Sensor Module.
Per il valore di anomalia Bit 6 = 1:
- Eseguire un aggiornamento del firmware del Sensor Module.
Per il valore di anomalia Bit 8 = 1:
- Controllare la parametrizzazione (p0429.2).
Per il valore di anomalia Bit 9 = 1:
- Prevedere la schermatura dei cavi / EMC, sostituire l'encoder o il cavo dell'encoder, sostituire il Sensor Module.
Per il valore di anomalia Bit 10 = 1:
- Controllare la parametrizzazione (p0429.2, p0449).
Per il valore di anomalia Bit 11 = 1:
- Controllare la parametrizzazione (p0436).
Per il valore di anomalia Bit 12 = 1:
- Controllare la parametrizzazione (p0429.6).
Per il valore di anomalia Bit 13 = 1:
- Controllare il cavo dati.

Reazione a N: NESSUNA
Tacitazione per N: NESSUNA
Reazione a A: NESSUNA
Tacitazione per A: NESSUNA

F32111 (N, A) Encoder 2: Encoder assoluto EnDat, errore interno

Valore di segnalazione: Causa dell'errore: %1 bin

Oggetto azion.: SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Effetto: OFF1 (IASC / FRENO DC, NESSUNO, OFF2, OFF3)

Tacitazione: BLOCCO IMPULSI

Causa: La parola di errore dell'encoder EnDat ha fornito bit di errore impostati.
Valore di anomalia (r0949, interpretazione binaria):
Bit 0: Guasto dell'illuminazione.
Bit 1: Ampiezza del segnale troppo bassa.
Bit 2: Valore di posizione errato.
Bit 3: Sovratensione alimentazione encoder.
Bit 4: Sottotensione alimentazione encoder.
Bit 5: Sovracorrente alimentazione encoder.
Bit 6: Necessario sostituire la batteria.

Rimedi: Per il valore di anomalia Bit 0 = 1:
L'encoder è guasto. Sostituire l'encoder; per gli encoder motore con connessione DRIVE-CLiQ diretta: sostituire il motore.

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

Per il valore di anomalia Bit 1 = 1:
L'encoder è guasto. Sostituire l'encoder; per gli encoder motore con connessione DRIVE-CLiQ diretta: sostituire il motore.
Per il valore di anomalia Bit 2 = 1:
L'encoder è guasto. Sostituire l'encoder; per gli encoder motore con connessione DRIVE-CLiQ diretta: sostituire il motore.
Per il valore di anomalia Bit 3 = 1:
Tensione di alimentazione a 5 V errata.
Se si utilizza un SMC: controllare il connettore tra encoder e SMC o sostituire l'SMC.
Se si utilizza un encoder motore con connessione DRIVE-CLiQ diretta: sostituire il motore.
Per il valore di anomalia Bit 4 = 1:
Tensione di alimentazione a 5 V errata.
Se si utilizza un SMC: controllare il connettore tra encoder e SMC o sostituire l'SMC.
Se si utilizza un motore con DRIVE-CLiQ: sostituire il motore.
Per il valore di anomalia Bit 5 = 1:
L'encoder è guasto. Sostituire l'encoder; per gli encoder motore con connessione DRIVE-CLiQ diretta: sostituire il motore.
Per il valore di anomalia Bit 6 = 1:
Necessario sostituire la batteria (solo per encoder con bufferizzazione a batteria).

Reazione a N: NESSUNA
Tacitazione per N: NESSUNA
Reazione a A: NESSUNA
Tacitazione per A: NESSUNA

F32112 (N, A) Encoder 2: Bit di errore nel protocollo seriale impostato

Valore di segnalazione: %1

Oggetto azion.: SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Effetto: OFF1 (IASC / FRENO DC, NESSUNO, OFF2, OFF3)

Tacitazione: BLOCCO IMPULSI

Causa: L'encoder invia tramite il protocollo seriale un bit di errore impostato.
Valore di anomalia (r0949, interpretazione binaria):
Bit 0: Bit di anomalia nel protocollo di posizione.

Rimedi: Per il valore di anomalia Bit 0 = 1:
Per un encoder EnDat F31111 può fornire ulteriori dettagli.

Reazione a N: NESSUNA
Tacitazione per N: NESSUNA
Reazione a A: NESSUNA
Tacitazione per A: NESSUNA

F32115 (N, A) Encoder 2: Errore di ampiezza traccia A o B (A^2 + B^2)

Valore di segnalazione: Traccia A: %1, traccia B: %2

Oggetto azion.: SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Effetto: OFF1 (IASC / FRENO DC, NESSUNO, OFF2, OFF3)

Tacitazione: BLOCCO IMPULSI

Causa: L'ampiezza (radice di A^2 + B^2) dell'encoder 2 supera la tolleranza ammessa.
Valore di anomalia (r0949, interpretazione esadecimale):
yyyyxxxx hex:
yyyy = Livello del segnale della traccia B (16 bit con segno)
xxxx = Livello del segnale della traccia A (16 bit con segno)
Nominalmente i livelli dei segnali dell'encoder devono essere compresi nel campo 375 ... 600 mV (500 mV -25/+20 %).
La soglia di intervento è < 230 mV (rispettare la risposta in frequenza dell'encoder) e > 750 mV.
Un livello del segnale di 500 mV (picco) corrisponde al valore numerico 5333 hex = 21299 dec.
Nota per i Sensor Module per resolver (ad es. SMC10):
I livelli dei segnali nominali sono a 2900 mV (2.0 Veff). Le soglie di intervento sono < 1070 mV e > 3582 mV.
Un livello del segnale di 2900 mV (picco) corrisponde al valore numerico 6666 hex = 26214 dec.

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

Nota:
i valori analogici dell'errore di ampiezza non sono simultanei all'attivazione dell'errore dell'hardware del Sensor Module.

Rimedi:
- Verificare che la posa dei cavi dell'encoder e la schermatura siano conformi EMC.
- Controllare i connettori.
- Sostituire l'encoder o il cavo dell'encoder.
- Controllare il Sensor Module (ad es. i contatti).

In caso di sistemi di misura senza supporto proprio:
Controllare la regolazione della testina di scansione e il supporto della ruota di misura.
In caso di sistemi di misura con supporto proprio:
- Accertarsi che non venga esercitata alcuna pressione assiale sull'involucro dell'encoder.

Reazione a N: NESSUNA
Tacitazione per N: NESSUNA
Reazione a A: NESSUNA
Tacitazione per A: NESSUNA

F32116 (N, A) Encoder 2: Errore di ampiezza, sorveglianza traccia A + B

Valore di segnalazione: Ampiezza: %1, angolo: %2

Oggetto azion.: SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Effetto: OFF1 (IASC / FRENO DC, NESSUNO, OFF2, OFF3)

Tacitazione: IMMEDIATAMENTE

Causa: L'ampiezza dei segnali encoder raddrizzati A e B e l'ampiezza data dalla radice di A^2 + B^2 per l'encoder 2 non si trova nella fascia di tolleranza.
Valore di anomalia (r0949, interpretazione esadecimale):
yyyyxxxx hex:
yyyy = Livello del segnale della traccia B (16 bit con segno)
xxxx = Livello del segnale della traccia A (16 bit con segno)
Nominalmente i livelli dei segnali dell'encoder devono essere compresi nel campo 375 ... 600 mV (500 mV -25/+20 %).
La soglia di intervento è < 176 mV (rispettare la risposta in frequenza dell'encoder) e > 955 mV.
Un livello del segnale di 500 mV (picco) corrisponde al valore numerico di 5333 hex = 21299 dec.
Nota:
i valori analogici dell'errore di ampiezza non sono simultanei all'attivazione dell'errore dell'hardware del Sensor Module.

Rimedi:
- Verificare che la posa dei cavi dell'encoder e la schermatura siano conformi EMC.
- Controllare i connettori.
- Sostituire l'encoder o il cavo dell'encoder.
- Controllare il Sensor Module (ad es. i contatti).

Reazione a N: NESSUNA
Tacitazione per N: NESSUNA
Reazione a A: NESSUNA
Tacitazione per A: NESSUNA

F32117 (N, A) Encoder 2: Inversione segnale A/B/R errata

Valore di segnalazione: Causa dell'errore: %1 bin

Oggetto azion.: SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Effetto: OFF1 (IASC / FRENO DC, NESSUNO, OFF2, OFF3)

Tacitazione: IMMEDIATAMENTE

Causa: Per un encoder rettangolare (bipolare, double ended), i segnali A*, B* e R* non sono invertiti rispetto ai segnali A, B e R.
Valore di anomalia (r0949, interpretazione binaria):
Bit 0 ... 15: Solo per la diagnostica errori interna Siemens.
Bit 16: Errore traccia A.
Bit 17: Errore traccia B.
Bit 18: Errore traccia R.

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

Nota:
per SMC30 (solo numeri di ordinazione 6SL3055-0AA00-5CA0 e 6SL3055-0AA00-5CA1), CUA32, CU310 vale:
viene utilizzato un encoder rettangolare senza traccia R e la sorveglianza della traccia (p0405.2 = 1) è attivata.

Rimedi:
- Verificare l'encoder/il cavo.
- L'encoder fornisce segnali e segnali invertiti rispetto a questi?

Nota:
Per SMC30 (solo numeri di ordinazione 6SL3055-0AA00-5CA0 e 6SL3055-0AA00-5CA1) vale:
- Verificare l'impostazione di p0405 (p0405.2 = 1 è possibile solo se l'encoder è collegato a X520).

Per un encoder rettangolare senza traccia R, per il collegamento a X520 (SMC30) o X23 (CUA32, CU310) devono essere impostati i seguenti ponticelli:
- Pin 10 (segnale di riferimento R) <--> Pin 7 (alimentazione encoder massa)
- Pin 11 (segnale di riferimento R invertito) <--> Pin 4 (alimentazione encoder)

Reazione a N: NESSUNA
Tacitazione per N: NESSUNA
Reazione a A: NESSUNA
Tacitazione per A: NESSUNA

F32118 (N, A) Encoder 2: Differenza di numero di giri fuori tolleranza

Valore di segnalazione: %1

Oggetto azion.: SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Effetto: OFF1 (IASC / FRENO DC, NESSUNO, OFF2, OFF3)

Tacitazione: BLOCCO IMPULSI

Causa: In un encoder HTL/TTL la differenza di numero di giri tra più cicli di campionamento ha superato il valore indicato in p0492.
La variazione del valore attuale del numero di giri eventualmente rilevato viene sorvegliata nel tempo di campionamento del regolatore di corrente.
Valore di anomalia (r0949, interpretazione decimale):
Solo per la diagnostica errori interna Siemens.
Vedi anche: p0492 (Differenza n. giri max per ciclo campionamento encoder rett.)

Rimedi:
- Controllare se vi sono interruzioni nel cavo del tachimetro.
- Controllare la messa a terra della schermatura del tachimetro.
- Eventualmente aumentare la differenza massima di numero di giri per ciclo di campionamento (p0492).

Reazione a N: NESSUNA
Tacitazione per N: NESSUNA
Reazione a A: NESSUNA
Tacitazione per A: NESSUNA

F32120 (N, A) Encoder 2: Tensione di alimentazione errata

Valore di segnalazione: Causa dell'errore: %1 bin

Oggetto azion.: SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Effetto: OFF1 (IASC / FRENO DC, NESSUNO, OFF2, OFF3)

Tacitazione: BLOCCO IMPULSI

Causa: È stato rilevato un errore nella tensione di alimentazione per l'encoder 2.
Valore di anomalia (r0949, interpretazione binaria):
Bit 0: Sottotensione sul cavo Sense.
Bit 1: Sovracorrente nell'alimentazione dell'encoder.
Bit 2: Sovracorrente nell'alimentazione dell'encoder sul cavo eccitazione resolver negativa.
Bit 3: Sovracorrente nell'alimentazione dell'encoder sul cavo eccitazione resolver positiva.
Nota:
Uno scambio dei cavi dell'encoder 6FX2002-2EQ00-.... e 6FX2002-2CH00-.... può provocare la rottura dell'encoder perché i pin della tensione di esercizio sono ruotati.

Rimedi: Per il valore di anomalia Bit 0 = 1:
- È collegato il cavo corretto dell'encoder?
- Controllare i connettori del cavo dell'encoder.
- SMC30: Controllare la parametrizzazione (p0404.22).

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

Per il valore di anomalia Bit 1 = 1:
- È collegato il cavo corretto dell'encoder?
- Sostituire l'encoder o il cavo dell'encoder.
Per il valore di anomalia Bit 2 = 1:
- È collegato il cavo corretto dell'encoder?
- Sostituire l'encoder o il cavo dell'encoder.
Per il valore di anomalia Bit 3 = 1:
- È collegato il cavo corretto dell'encoder?
- Sostituire l'encoder o il cavo dell'encoder.

Reazione a N: NESSUNA
Tacitazione per N: NESSUNA
Reazione a A: NESSUNA
Tacitazione per A: NESSUNA

F32121 (N, A) Encoder 2: Posizione grossolana errata

Valore di segnalazione: -
Oggetto azion.: SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN
Effetto: OFF1 (NESSUNO, OFF2, OFF3)
Tacitazione: BLOCCO IMPULSI
Causa: Nella rilevazione del valore attuale è stato riscontrato un errore sull'unità.
A seguito di quest'errore si deve ipotizzare che la rilevazione del valore attuale stia fornendo una posizione grossolana errata.
Rimedi: Sostituire il motore con DRIVE-CLiQ o il rispettivo Sensor Module.
Reazione a N: NESSUNA
Tacitazione per N: NESSUNA
Reazione a A: NESSUNA
Tacitazione per A: NESSUNA

F32122 Encoder 2: Tensione di alimentazione interna errata

Valore di segnalazione: %1
Oggetto azion.: SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN
Effetto: ENCODER
Tacitazione: IMMEDIATAMENTE
Causa: La tensione di riferimento interna di ASIC per l'encoder 2 è errata.
Valore di anomalia (r0949, interpretazione decimale):
1: Tensione di riferimento errata.
2: Sottotensione interna.
3: Sovratensione interna.
Rimedi: Sostituire il motore con DRIVE-CLiQ o il rispettivo Sensor Module.

F32123 (N, A) Encoder 2: Livello del segnale A/B unipolare fuori tolleranza

Valore di segnalazione: Causa dell'errore: %1 bin
Oggetto azion.: SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN
Effetto: OFF1 (IASC / FRENO DC, NESSUNO, OFF2, OFF3)
Tacitazione: IMMEDIATAMENTE
Causa: Il livello unipolare (AP/AN o BP/BN) per l'encoder 2 si trova al di fuori della tolleranza ammessa.
Valore di anomalia (r0949, interpretazione binaria):
Bit 0 = 1: AP o AN fuori tolleranza.
Bit 16 = 1: BP o BN fuori tolleranza.
Nominalmente i livelli di segnale unipolari dell'encoder devono trovarsi nel campo 2500 mV +/-500 mV.
Le soglie di intervento sono < 1700 mV e > 3300 mV.
Nota:
L'analisi del livello del segnale viene eseguita soltanto se sono soddisfatti i seguenti requisiti:
- Caratteristiche del Sensor Module disponibili (r0459.31 = 1).
- Sorveglianza attivata (p0437.31 = 1).

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

Rimedi: - Verificare che la posa dei cavi dell'encoder e la schermatura siano conformi EMC.
- Controllare i connettori e i contatti.
- Verificare che non vi sia un cortocircuito di un cavo di segnale a massa o controllare la tensione di esercizio.
- Sostituire il cavo dell'encoder.

Reazione a N: NESSUNA
Tacitazione per N: NESSUNA
Reazione a A: NESSUNA
Tacitazione per A: NESSUNA

F32125 (N, A) Encoder 2: Errore di ampiezza traccia A o B sovracomandata

Valore di segnalazione: Traccia A: %1, traccia B: %2

Oggetto azion.: SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Effetto: OFF1 (IASC / FRENO DC, NESSUNO, OFF2, OFF3, STOP1, STOP2)

Tacitazione: BLOCCO IMPULSI

Causa: L'ampiezza della traccia A o B per l'encoder 2 supera la fascia di tolleranza ammessa.
Valore di anomalia (r0949, interpretazione esadecimale):
yyyyxxxx hex:
yyyy = Livello del segnale della traccia B (16 bit con segno)
xxxx = Livello del segnale della traccia A (16 bit con segno)
Nominalmente i livelli dei segnali dell'encoder devono essere compresi nel campo 375 ... 600 mV (500 mV -25/+20 %).
La soglia di intervento è invece > 750 mV. Anche un sovracomando del convertitore A/D provoca questo errore.
Un livello del segnale di 500 mV (picco) corrisponde al valore numerico 5333 hex = 21299 dec.
Nota per i Sensor Module per resolver (ad es. SMC10):
I livelli dei segnali nominali sono a 2900 mV (2.0 Veff). La soglia di intervento è invece > 3582 mV.
Un livello del segnale di 2900 mV (picco) corrisponde al valore numerico 6666 hex = 26214 dec.
Nota:
i valori analogici dell'errore di ampiezza non sono simultanei all'attivazione dell'errore dell'hardware del Sensor Module.

Rimedi: - Verificare che la posa dei cavi dell'encoder e la schermatura siano conformi EMC.
- Sostituire l'encoder o il cavo dell'encoder.

Reazione a N: NESSUNA
Tacitazione per N: NESSUNA
Reazione a A: NESSUNA
Tacitazione per A: NESSUNA

F32126 (N, A) Encoder 2: Ampiezza AB troppo elevata

Valore di segnalazione: Ampiezza: %1, angolo: %2

Oggetto azion.: SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Effetto: OFF1 (IASC / FRENO DC, NESSUNO, OFF2, OFF3, STOP1, STOP2)

Tacitazione: BLOCCO IMPULSI

Causa: L'ampiezza (radice di A^2 + B^2 o |A| + |B|) dell'encoder 2 supera la tolleranza ammessa.
Valore di anomalia (r0949, interpretazione esadecimale):
yyyyxxxx hex:
yyyy = angolo
xxxx = ampiezza, ossia radice di A^2 + B^2 (16 bit senza segno)
Nominalmente i livelli dei segnali dell'encoder devono essere compresi nel campo 375 ... 600 mV (500 mV -25/+20 %).
La soglia di intervento per (|A| + |B|) è > 1120 mV oppure radice di (A^2 + B^2) > 955 mV.
Un livello del segnale di 500 mV (picco) corrisponde al valore numerico di 299A hex = 10650 dec.
L'angolo 0 ... FFFF hex corrisponde a 0 ... 360 gradi della posizione fine. La posizione 0 gradi si trova al passaggio per lo zero negativo della traccia B.
Nota:
i valori analogici dell'errore di ampiezza non sono simultanei all'attivazione dell'errore dell'hardware del Sensor Module.

Rimedi: - Verificare che la posa dei cavi dell'encoder e la schermatura siano conformi EMC.
- Sostituire l'encoder o il cavo dell'encoder.

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

Reazione a N: NESSUNA
Tacitazione per N: NESSUNA
Reazione a A: NESSUNA
Tacitazione per A: NESSUNA

F32129 (N, A) Encoder 2: Differenza di posizione sensore Hall/traccia C/D e A/B troppo grande

Valore di segnalazione: %1

Oggetto azion.: SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Effetto: OFF1 (IASC / FRENO DC, NESSUNO, OFF2, OFF3)

Tacitazione: BLOCCO IMPULSI

Causa: L'errore nella traccia C/D è maggiore di +/-15 ° angolo meccanico oppure +/-60 ° angolo elettrico e/o l'errore nei segnali Hall è maggiore di +/- 60 ° angolo elettrico.
Un periodo della traccia C/D corrisponde a 360 ° angolo meccanico.
Un periodo dei segnali Hall corrisponde a 360 ° angolo elettrico.
La sorveglianza interviene ad es. se i sensori Hall sono stati collegati in sostituzione della traccia C/D con un senso di rotazione errato oppure se forniscono valori troppo imprecisi.
Dopo una sincronizzazione fine mediante una o 2 tacche di riferimento negli encoder con codifica della distanza, al posto dell'anomalia viene emesso l'avviso A32429.
Valore di anomalia (r0949, interpretazione decimale):
Con traccia C/D vale:
Scostamento misurato come angolo meccanico (16 bit con segno, 182 dec corrisponde a 1 °).
Con segnali Hall vale:
Scostamento misurato come angolo elettrico (16 bit con segno, 182 dec corrisponde a 1 °).

Rimedi:
- Traccia C o D non collegata.
- Correggere il senso di rotazione del sensore Hall eventualmente utilizzato in sostituzione della traccia C/D.
- Verificare che la posa dei cavi dell'encoder sia conforme EMC.
- Verificare la regolazione del sensore Hall.

Reazione a N: NESSUNA
Tacitazione per N: NESSUNA
Reazione a A: NESSUNA
Tacitazione per A: NESSUNA

F32130 (N, A) Encoder 2: Tacca di zero e posizione ricavata dalla sincronizzazione grossolana errate

Valore di segnalazione: Scostamento angolare elettrico: %1, angolo meccanico: %2

Oggetto azion.: SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Effetto: OFF1 (IASC / FRENO DC, NESSUNO, OFF2, OFF3, STOP1, STOP2)

Tacitazione: BLOCCO IMPULSI

Causa: Dopo l'inizializzazione della posizione dei poli con traccia C/D, con segnali Hall o con identificazione della posizione dei poli, la tacca di zero è stata rilevata al di fuori del campo consentito. Negli encoder con codifica della distanza la prova viene eseguita dopo il superamento di 2 tacche di zero. La sincronizzazione fine non viene eseguita.
In caso di inizializzazione tramite una traccia C/D (p0404), viene verificato se la tacca di zero compare in un intervallo di +/-18 ° angolo meccanico.
In caso di inizializzazione tramite sensori Hall (p0404) oppure identificazione della posizione dei poli (p1982) viene verificato se la tacca di zero compare in un intervallo di +/-60 ° angolo elettrico.
Valore di anomalia (r0949, interpretazione esadecimale):
yyyyxxxx hex
yyyy: Posizione tacca di zero angolo meccanico definita (utilizzabile solo con traccia C/D).
xxxx: Scostamento della tacca di zero dalla posizione prevista come angolo elettrico.
Normazione: 32768 dec = 180 °

Rimedi:
- Verificare che la posa dei cavi dell'encoder sia conforme EMC.
- Controllare i connettori.
- Per il sensore Hall controllare il collegamento come sostituto della traccia C/D.
- Controllare il collegamento della traccia C o della traccia D.
- Sostituire l'encoder o il cavo dell'encoder.

Reazione a N: NESSUNA
Tacitazione per N: NESSUNA

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

Reazione a A: NESSUNA
Tacitazione per A: NESSUNA

F32131 (N, A) Encoder 2: Scostamento tra posizione incrementale/assoluta troppo grande

Valore di segnalazione: %1

Oggetto azion.: SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Effetto: OFF1 (IASC / FRENO DC, NESSUNO, OFF2, OFF3, STOP1, STOP2)

Tacitazione: BLOCCO IMPULSI

Causa: Encoder assoluto:
Nella lettura ciclica della posizione assoluta è stata rilevata una differenza troppo grande rispetto alla posizione incrementale. La posizione assoluta letta viene rifiutata.
Valore limite per lo scostamento:
- Encoder EnDat: Viene fornito dall'encoder ed è almeno di 2 quadranti (ad es. EQI 1325 > 2 quadranti, EQN 1325 > 50 quadranti).
- Altri encoder: 15 incrementi = 60 quadranti.
Encoder incrementale:
Al superamento dell'impulso zero è stato rilevato uno scostamento della posizione incrementale.
Per le tacche di zero equidistanti, vale:
- La prima tacca di zero superata fornisce il punto di riferimento per tutte le verifiche successive. Le altre tacche di zero devono trovarsi a una distanza di n volte rispetto alla prima tacca di zero.
Per le tacche di zero codificate in base alla distanza, vale:
- La prima coppia di tacche di zero fornisce il punto di riferimento per tutte le verifiche successive. Le altre coppie devono avere la distanza prevista dalla prima coppia di tacche di zero.
Valore di anomalia (r0949, interpretazione decimale):
Scostamento in quadranti (1 incremento = 4 quadranti).

Rimedi:
- Verificare che la posa dei cavi dell'encoder sia conforme EMC.
- Controllare i connettori.
- Sostituire l'encoder o il cavo dell'encoder.
- Disco codificato sporco oppure forte campo magnetico nei paraggi.
- Adattare il parametro per la distanza tra tacche di zero (p0425).
- In caso di messaggio di superamento del limite superiore del numero di giri, ridurre il tempo di filtro (p0438).

Reazione a N: NESSUNA
Tacitazione per N: NESSUNA
Reazione a A: NESSUNA
Tacitazione per A: NESSUNA

F32135 Encoder 2: errore durante la determinazione della posizione

Valore di segnalazione: Causa dell'errore: %1 bin

Oggetto azion.: SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Effetto: OFF1 (IASC / FRENO DC, NESSUNO, OFF2, OFF3)

Tacitazione: BLOCCO IMPULSI

Causa: L'encoder DRIVE-CLiQ fornisce informazioni bit per bit sullo stato in una parola di stato/errore interna.
Una parte di questi bit provoca questa anomalia. Gli altri bit sono segnalazioni di stato. La parola di stato/errore è indicata nel valore di anomalia.
Valore di anomalia (r0949, interpretazione binaria):
Bit 0: F1 (segnalazione di stato Safety)
Bit 1: F2 (segnalazione di stato Safety)
Bit 2: Illuminazione (riservato)
Bit 3: Ampiezza del segnale (riservato)
Bit 4: Valore di posizione (riservato)
Bit 5: Sovratensione (riservato)
Bit 6: Sottotensione (riservato)
Bit 7: Sovracorrente (riservato)
Bit 8: Batterie (riservato)
Bit 16: Illuminazione (--> F3x135, x = 1, 2, 3)
Bit 17: Illuminazione (--> F3x135, x = 1, 2, 3)
Bit 18: Posizione singleturn 1 (--> F3x135, x = 1, 2, 3)
Bit 19: Sovratensione (--> F3x135, x = 1, 2, 3)

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

Bit 20: Sottotensione (--> F3x135, x = 1, 2, 3)
Bit 21: Sovracorrente (--> F3x135, x = 1, 2, 3)
Bit 22: Superamento temperatura (--> F3x405, x = 1, 2, 3)
Bit 23: Posizione singleturn 2 (segnalazione di stato Safety)
Bit 24: Sistema singleturn (--> F3x135, x = 1, 2, 3)
Bit 25: Power Down singleturn (--> F3x135, x = 1, 2, 3)
Bit 26: Posizione multiturn 1 (--> F3x136, x = 1, 2, 3)
Bit 27: Posizione multiturn 2 (--> F3x136, x = 1, 2, 3)
Bit 28: Sistema multiturn (--> F3x136 x = 1, 2, 3)
Bit 29: Power Down multiturn (--> F3x136, x = 1, 2, 3)
Bit 30: Overflow/Underflow multiturn (--> F3x136, x = 1, 2, 3)
Bit 31: Batteria multiturn (riservato)

Rimedi: Sostituire l'encoder DRIVE-CLiQ.

F32136 Enc. 2: Errore durante la determinazione dell'inform. multiturn

Valore di segnalazione: Causa dell'errore: %1 bin

Oggetto azion.: SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Effetto: OFF1 (IASC / FRENO DC, NESSUNO, OFF2, OFF3)

Tacitazione: BLOCCO IMPULSI

Causa: L'encoder DRIVE-CLiQ fornisce informazioni bit per bit sullo stato in una parola di stato/errore interna.
Una parte di questi bit provoca questa anomalia. Gli altri bit sono segnalazioni di stato. La parola di stato/errore è indicata nel valore di anomalia.
Valore di anomalia (r0949, interpretazione binaria):
Bit 0: F1 (segnalazione di stato Safety)
Bit 1: F2 (segnalazione di stato Safety)
Bit 2: Illuminazione (riservato)
Bit 3: Ampiezza del segnale (riservato)
Bit 4: Valore di posizione (riservato)
Bit 5: Sovratensione (riservato)
Bit 6: Sottotensione (riservato)
Bit 7: Sovracorrente (riservato)
Bit 8: Batterie (riservato)
Bit 16: Illuminazione (--> F3x135, x = 1, 2, 3)
Bit 17: Illuminazione (--> F3x135, x = 1, 2, 3)
Bit 18: Posizione singleturn 1 (--> F3x135, x = 1, 2, 3)
Bit 19: Sovratensione (--> F3x135, x = 1, 2, 3)
Bit 20: Sottotensione (--> F3x135, x = 1, 2, 3)
Bit 21: Sovracorrente (--> F3x135, x = 1, 2, 3)
Bit 22: Superamento temperatura (--> F3x405, x = 1, 2, 3)
Bit 23: Posizione singleturn 2 (segnalazione di stato Safety)
Bit 24: Sistema singleturn (--> F3x135, x = 1, 2, 3)
Bit 25: Power Down singleturn (--> F3x135, x = 1, 2, 3)
Bit 26: Posizione multiturn 1 (--> F3x136, x = 1, 2, 3)
Bit 27: Posizione multiturn 2 (--> F3x136, x = 1, 2, 3)
Bit 28: Sistema multiturn (--> F3x136 x = 1, 2, 3)
Bit 29: Power Down multiturn (--> F3x136, x = 1, 2, 3)
Bit 30: Overflow/Underflow multiturn (--> F3x136, x = 1, 2, 3)
Bit 31: Batteria multiturn (riservato)

Rimedi: Sostituire l'encoder DRIVE-CLiQ.

F32137 Encoder 2: errore interno durante la determin. della posizione

Valore di segnalazione: Causa dell'errore: %1 bin

Oggetto azion.: SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Effetto: OFF1 (IASC / FRENO DC, NESSUNO, OFF2, OFF3)

Tacitazione: BLOCCO IMPULSI

Causa: La parola di errore dell'encoder DRIVE-CLiQ fornisce bit di errore impostati.
Valore di anomalia (r0949, interpretazione binaria):
Solo per la diagnostica errori interna Siemens.

Rimedi: Sostituire l'encoder.

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

F32138 Encoder 2: Errore interno durante la determinazione dell'informazione multiturn

Valore di segnalazione: Causa dell'errore: %1 bin

Oggetto azion.: SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Effetto: OFF1 (IASC / FRENO DC, NESSUNO, OFF2, OFF3)

Tacitazione: BLOCCO IMPULSI

Causa: La parola di errore dell'encoder DRIVE-CLiQ fornisce bit di errore impostati.
Valore di anomalia (r0949, interpretazione binaria):
Solo per la diagnostica errori interna SIEMENS.

Rimedi: Sostituire l'encoder.

F32150 (N, A) Encoder 2: Inizializzazione errata

Valore di segnalazione: %1

Oggetto azion.: SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Effetto: OFF1 (IASC / FRENO DC, NESSUNO, OFF2, OFF3, STOP1, STOP2)

Tacitazione: BLOCCO IMPULSI

Causa: Una funzionalità dell'encoder selezionata in p0404 funziona in modo errato.
Valore di anomalia (r0949, interpretazione esadecimale):
Funzionalità dell'encoder disturbata.
L'assegnazione dei bit corrisponde a quella di p0404 (es. bit 5 impostato: errore traccia C/D).

Rimedi: - Controllare che p0404 sia impostato correttamente.
- Controllare il tipo di encoder utilizzato (incrementale/assoluto) e per SMCxx il cavo dell'encoder.
- Eventualmente prendere nota di altri messaggi di errore che descrivono più precisamente l'anomalia.

Reazione a N: NESSUNA

Tacitazione per N: NESSUNA

Reazione a A: NESSUNA

Tacitazione per A: NESSUNA

F32151 (N, A) Encoder 2: numero di giri dell'encoder per l'inizializzazione troppo elevato

Valore di segnalazione: %1

Oggetto azion.: SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Effetto: ENCODER (IASC / FRENO DC, NESSUNO, OFF1, OFF2, OFF3, STOP1, STOP2)

Tacitazione: BLOCCO IMPULSI

Causa: Il numero di giri dell'encoder durante l'inizializzazione del Sensor Module è troppo elevato.

Rimedi: Ridurre al valore adeguato il numero di giri dell'encoder in fase di inizializzazione.
Se necessario disattivare la sorveglianza (p0437.29).
Vedi anche: p0437 (Configurazione estesa del Sensor Module)

Reazione a N: NESSUNA

Tacitazione per N: NESSUNA

Reazione a A: NESSUNA

Tacitazione per A: NESSUNA

F32160 (N, A) Encoder 2: Sensore analogico canale A guasto

Valore di segnalazione: %1

Oggetto azion.: SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Effetto: ENCODER (IASC / FRENO DC, NESSUNO)

Tacitazione: BLOCCO IMPULSI

Causa: La tensione d'ingresso del sensore analogico non rientra nei limiti ammessi.
Valore di anomalia (r0949, interpretazione decimale):
1: Tensione di ingresso al di fuori del campo di misura rilevabile.
2: Tensione di ingresso al di fuori del campo di misura impostato (p4673).
3: Il valore della tensione di ingresso ha superato il limite di intervallo (p4676).

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

Rimedi: Per il valore di anomalia = 1:
- Controllare la tensione di uscita del sensore analogico.
Per il valore di anomalia = 2:
- Controllare l'impostazione della tensione (p4673) per periodo encoder.
Per il valore di anomalia = 3:
- Impostare ed eventualmente aumentare il limite di intervallo (p4676).

Reazione a N: NESSUNA
Tacitazione per N: NESSUNA
Reazione a A: NESSUNA
Tacitazione per A: NESSUNA

F32161 (N, A) Encoder 2: Sensore analogico canale B guasto

Valore di segnalazione: %1
Oggetto azion.: SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN
Effetto: ENCODER (IASC / FRENO DC, NESSUNO)
Tacitazione: BLOCCO IMPULSI
Causa: La tensione d'ingresso del sensore analogico non rientra nei limiti ammessi.
Valore di anomalia (r0949, interpretazione decimale):
1: Tensione di ingresso al di fuori del campo di misura rilevabile.
2: Tensione di ingresso al di fuori del campo di misura impostato (p4675).
3: Il valore della tensione di ingresso ha superato il limite di intervallo (p4676).
Rimedi: Per il valore di anomalia = 1:
- Controllare la tensione di uscita del sensore analogico.
Per il valore di anomalia = 2:
- Controllare l'impostazione della tensione (p4675) per periodo encoder.
Per il valore di anomalia = 3:
- Impostare ed eventualmente aumentare il limite di intervallo (p4676).

Reazione a N: NESSUNA
Tacitazione per N: NESSUNA
Reazione a A: NESSUNA
Tacitazione per A: NESSUNA

F32163 (N, A) Encoder 2: Sensore analog., val. posizione supera valore limite

Valore di segnalazione: %1
Oggetto azion.: SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN
Effetto: ENCODER (IASC / FRENO DC, NESSUNO)
Tacitazione: BLOCCO IMPULSI
Causa: Il valore di posizione ha superato il valore ammesso di -0.5 ... +0.5.
Valore di anomalia (r0949, interpretazione decimale):
1: Valore di posizione del sensore LVDT.
2: Valore di posizione della curva caratteristica encoder.
Rimedi: Per il valore di anomalia = 1:
- Controllare il rapporto di trasmissione LVDT (p4678).
- Controllare il collegamento del segnale di riferimento sulla traccia B.
Per il valore di anomalia = 2:
- Verificare i coefficienti della curva caratteristica (p4663 ... p4666).

Reazione a N: NESSUNA
Tacitazione per N: NESSUNA
Reazione a A: NESSUNA
Tacitazione per A: NESSUNA

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

A32400 (F, N) Encoder 2: Soglia di avviso distanza tra tacche di zero errata

Valore di segnalazione: %1

Oggetto azion.: SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Effetto: NESSUNA

Tacitazione: NESSUNA

Causa: La distanza tra tacche di zero misurata non corrisponde alla distanza tra tacche di zero parametrizzata.
Negli encoder con codifica della distanza, questa viene ottenuta da tacche di zero riconosciute a coppie. Ne deriva che l'assenza di una tacca di zero, dovendo formare una coppia, non può provocare un'anomalia e non ha effetti sul sistema.
La distanza tra le tacche di zero per la relativa sorveglianza è parametrizzata in p0425 (encoder rotativo) o in p0424 (encoder lineare).
Valore di avviso (r2124, interpretazione decimale):
Ultima distanza tra tacche di zero misurata in incrementi (4 incrementi = 1 incremento dell'encoder).
Il segno indica la direzione di movimento durante la rilevazione della distanza della tacca di zero.

Rimedi:
- Verificare che la posa dei cavi dell'encoder sia conforme EMC.
- Controllare i connettori.
- Controllare il tipo di encoder (encoder con tacche di zero equidistanti).
- Adattare il parametro per la distanza tra tacche di zero (p0424, p0425).
- Sostituire l'encoder o il cavo dell'encoder.

Reazione a F: NESSUNO (IASC / FRENO DC, OFF1, OFF2, OFF3, STOP1, STOP2)

Tacitazione per F: IMMEDIATAMENTE

Reazione a N: NESSUNA

Tacitazione per N: NESSUNA

A32401 (F, N) Encoder 2: Soglia di avviso tacca di zero non raggiunta

Valore di segnalazione: %1

Oggetto azion.: SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Effetto: NESSUNA

Tacitazione: NESSUNA

Causa: È stata superata di 1.5 volte la distanza dalla tacca di zero parametrizzata.
La distanza tra le tacche di zero per la relativa sorveglianza è parametrizzata in p0425 (encoder rotativo) o in p0424 (encoder lineare).
Valore di avviso (r2124, interpretazione decimale):
Numero di incrementi dopo POWER ON oppure dall'ultima tacca di zero rilevata (4 incrementi = 1 incremento dell'encoder).

Rimedi:
- Verificare che la posa dei cavi dell'encoder sia conforme EMC.
- Controllare i connettori.
- Controllare il tipo di encoder (encoder con tacche di zero equidistanti).
- Adattare il parametro per la distanza tra tacche di zero (p0425).
- Sostituire l'encoder o il cavo dell'encoder.

Reazione a F: NESSUNO (IASC / FRENO DC, OFF1, OFF2, OFF3, STOP1, STOP2)

Tacitazione per F: IMMEDIATAMENTE

Reazione a N: NESSUNA

Tacitazione per N: NESSUNA

F32405 (N, A) Encoder 2: Temperatura non ammessa in valutazione encoder

Valore di segnalazione: %1

Oggetto azion.: SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Effetto: ENCODER (IASC / FRENO DC, NESSUNO, OFF1, OFF2, OFF3, STOP1, STOP2)

Tacitazione: IMMEDIATAMENTE (POWER ON)

Causa: La valutazione encoder per un motore con DRIVE-CLiQ ha rilevato una temperatura non ammessa.
La soglia di errore si trova a 125 °C.
Valore di avviso (r2124, interpretazione decimale):
Temperatura misurata dell'unità in 0.1 °C.

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

Rimedi: Ridurre la temperatura ambiente sul connettore DRIVE-CLiQ del motore.
Reazione a N: NESSUNA
Tacitazione per N: NESSUNA
Reazione a A: NESSUNA
Tacitazione per A: NESSUNA

A32407 (F, N) Encoder 2: Limite funzionale raggiunto

Valore di segnalazione: %1
Oggetto azion.: SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN
Effetto: NESSUNA
Tacitazione: NESSUNA
Causa: L'encoder ha raggiunto uno dei suoi limiti funzionali. Si consiglia di rivolgersi al Service.
Valore di avviso (r2124, interpretazione decimale):
1 : segnali incrementali
3 : traccia assoluta
4 : collegamento codice
Rimedi: Eseguire il service. Se necessario, sostituire l'encoder.
Nota:
La riserva funzionale effettiva di un encoder può essere visualizzata tramite r4651.
Vedi anche: p4650 (Numero di componente encoder funzionalità residua), r4651 (Funzionalità residua encoder)
Reazione a F: NESSUNO (ENCODER, IASC / FRENO DC, OFF1, OFF2, OFF3, STOP1, STOP2)
Tacitazione per F: IMMEDIATAMENTE
Reazione a N: NESSUNA
Tacitazione per N: NESSUNA

A32410 (F, N) Encoder 2: Comunicazione seriale

Valore di segnalazione: Causa dell'errore: %1 bin
Oggetto azion.: SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN
Effetto: NESSUNA
Tacitazione: NESSUNA
Causa: La trasmissione del protocollo di comunicazione seriale tra encoder e modulo di analisi è difettosa.
Valore di avviso (r2124, interpretazione binaria):
Bit 0: Bit di allarme nel protocollo di posizione.
Bit 1: Livello di riposo errato sulla linea dati.
Bit 2: L'encoder non risponde (non fornisce il bit di avvio entro 50 ms).
Bit 3: Errore CRC: La checksum nel protocollo proveniente dall'encoder non corrisponde ai dati.
Bit 4: Conferma dall'encoder errata: l'encoder ha interpretato il job in modo errato o non può eseguirlo.
Bit 5: Errore interno nel driver seriale: è stato richiesto un comando Mode non ammesso.
Bit 6: Timeout durante la lettura ciclica.
Bit 8: Il protocollo è troppo lungo (ad es. > 64 bit).
Bit 9: Overflow del buffer di ricezione.
Bit 10: Errore di frame nella lettura doppia.
Bit 11: Errore di parità.
Bit 12: Livello del cavo dati errato durante il tempo monoflop.
Rimedi: - Verificare che la posa dei cavi dell'encoder sia conforme EMC.
- Controllare i connettori.
- Sostituire l'encoder.
Reazione a F: NESSUNO (IASC / FRENO DC, OFF1, OFF2, OFF3, STOP1, STOP2)
Tacitazione per F: IMMEDIATAMENTE
Reazione a N: NESSUNA
Tacitazione per N: NESSUNA

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

A32411 (F, N) Encoder 2: L'encoder EnDat segnala avvisi

Valore di segnalazione: Causa dell'errore: %1 bin

Oggetto azion.: SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Effetto: NESSUNA

Tacitazione: NESSUNA

Causa: La parola di errore dell'encoder EnDat contiene bit di avviso impostati.
Valore di avviso (r2124, interpretazione binaria):
Bit 0: Frequenza superata (numero di giri troppo elevato).
Bit 1: Temperatura superata.
Bit 2: Superamento della riserva del regolatore illuminazione.
Bit 3: Batteria scarica.
Bit 4: Punto di riferimento superato.

Rimedi: Sostituire l'encoder.

Reazione a F: NESSUNO (IASC / FRENO DC, OFF1, OFF2, OFF3, STOP1, STOP2)

Tacitazione per F: IMMEDIATAMENTE

Reazione a N: NESSUNA

Tacitazione per N: NESSUNA

A32412 (F, N) Encoder 2: Bit di errore nel protocollo seriale impostato

Valore di segnalazione: %1

Oggetto azion.: SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Effetto: NESSUNA

Tacitazione: NESSUNA

Causa: L'encoder invia tramite il protocollo seriale un bit di errore impostato.
Valore di avviso (r2124, interpretazione binaria):
Bit 0: Bit di anomalia nel protocollo di posizione.
Bit 1: Bit di avviso nel protocollo di posizione.

Rimedi:
- Eseguire un POWER ON per tutti i componenti (disinserzione/inserzione).
- Verificare che la posa dei cavi dell'encoder sia conforme EMC.
- Controllare i connettori.
- Sostituire l'encoder.

Reazione a F: NESSUNO (IASC / FRENO DC, OFF1, OFF2, OFF3, STOP1, STOP2)

Tacitazione per F: IMMEDIATAMENTE

Reazione a N: NESSUNA

Tacitazione per N: NESSUNA

A32414 (F, N) Encoder 2: Errore di ampiezza traccia C o D (C^2 + D^2)

Valore di segnalazione: Traccia C: %1, traccia D: %2

Oggetto azion.: SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Effetto: NESSUNA

Tacitazione: NESSUNA

Causa: L'ampiezza (C^2 + D^2) della traccia C o D o quella ottenuta dai segnali del sensore Hall non rientra nella fascia di tolleranza.
Valore di avviso (r2124, interpretazione esadecimale):
yyyyxxxx hex:
yyyy = Livello del segnale della traccia D (16 bit con segno)
xxxx = Livello del segnale della traccia C (16 bit con segno)
Nominalmente i livelli dei segnali dell'encoder devono essere compresi nel campo 375 ... 600 mV (500 mV -25/+20 %).
La soglia di intervento è < 230 mV (rispettare la risposta in frequenza dell'encoder) e > 750 mV.
Un livello del segnale di 500 mV (picco) corrisponde al valore numerico di 5333 hex = 21299 dec.
Nota:
Se l'ampiezza non si trova nella fascia di tolleranza, non può essere considerata per l'inizializzazione della posizione iniziale.

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

Rimedi:
- Verificare che la posa dei cavi dell'encoder sia conforme EMC.
- Controllare i connettori.
- Sostituire l'encoder o il cavo dell'encoder.
- Controllare il Sensor Module (ad es. i contatti).
- Controllare la scatola del sensore Hall.

Reazione a F: NESSUNO (IASC / FRENO DC, OFF1, OFF2, OFF3, STOP1, STOP2)
Tacitazione per F: IMMEDIATAMENTE
Reazione a N: NESSUNA
Tacitazione per N: NESSUNA

N32415 (F, A) Encoder 2: Avviso di ampiezza traccia A o B (A^2 + B^2)

Valore di segnalazione: Ampiezza: %1, angolo: %2
Oggetto azion.: SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN
Effetto: NESSUNA
Tacitazione: NESSUNA
Causa: L'ampiezza (radice di A^2 + B^2) dell'encoder 2 supera la tolleranza ammessa.
Valore di avviso (r2124, interpretazione esadecimale):
yyyyxxxx hex:
yyyy = angolo
xxxx = ampiezza, ossia radice di A^2 + B^2 (16 bit senza segno)
Nominalmente i livelli dei segnali dell'encoder devono essere compresi nel campo 375 ... 600 mV (500 mV -25/+20 %).
La soglia di intervento è < 300 mV (rispettare la risposta in frequenza dell'encoder).
Un livello del segnale di 500 mV (picco) corrisponde al valore numerico di 299A hex = 10650 dec.
L'angolo 0 ... FFFF hex corrisponde a 0 ... 360 gradi della posizione fine. La posizione 0 gradi si trova al passaggio per lo zero negativo della traccia B.
Nota per i Sensor Module per resolver (ad es. SMC10):
I livelli dei segnali nominali sono a 2900 mV (2.0 Veff). La soglia di intervento è < 1414 mV (1.0 Veff).
Un livello del segnale di 2900 mV (picco) corrisponde al valore numerico 3333 hex = 13107 dec.
Nota:
i valori analogici dell'errore di ampiezza non sono simultanei all'attivazione dell'errore dell'hardware del Sensor Module.

Rimedi:
- Controllare gamma di velocità, la risposta in frequenza (caratteristica di ampiezza) del dispositivo di misura non è sufficiente per la gamma.
- Verificare che la posa dei cavi dell'encoder e la schermatura siano conformi EMC.
- Controllare i connettori.
- Sostituire l'encoder o il cavo dell'encoder.
- Controllare il Sensor Module (ad es. i contatti).
- Se il disco di codifica è sporco o l'illuminazione è degradata, sostituire l'encoder.

Reazione a F: NESSUNO (IASC / FRENO DC, OFF1, OFF2, OFF3, STOP1, STOP2)
Tacitazione per F: IMMEDIATAMENTE
Reazione a A: NESSUNA
Tacitazione per A: NESSUNA

A32418 (F, N) Encoder 2: Differenza di velocità per percentuale di campionamento superata

Valore di segnalazione: %1
Oggetto azion.: SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN
Effetto: NESSUNA
Tacitazione: NESSUNA
Causa: In un encoder HTL/TTL la differenza di numero di giri tra i due cicli di campionamento ha superato il valore indicato in p0492.
La variazione del valore attuale del numero di giri eventualmente rilevato viene sorvegliata nel tempo di campionamento del regolatore di corrente.
Valore di avviso (r2124, interpretazione decimale):
Solo per la diagnostica errori interna Siemens.
Vedi anche: p0492 (Differenza n. giri max per ciclo campionamento encoder rett.)

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

Rimedi: - Controllare se vi sono interruzioni nel cavo del tachimetro.
- Controllare la messa a terra della schermatura del tachimetro.
- Eventualmente aumentare l'impostazione di p0492.

Reazione a F: NESSUNO (IASC / FRENO DC, OFF1, OFF2, OFF3, STOP1, STOP2)
Tacitazione per F: IMMEDIATAMENTE
Reazione a N: NESSUNA
Tacitazione per N: NESSUNA

A32419 (F, N) Encoder 2: Traccia A o B fuori tolleranza

Valore di segnalazione: %1
Oggetto azion.: SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN
Effetto: NESSUNA
Tacitazione: NESSUNA
Causa: La correzione di ampiezza, di fase o di offset per la traccia A o B è al limite.
Correzione errore ampiezza: ampiezza B / ampiezza A = 0.78 ... 1.27
Fase: <84 gradi o >96 gradi
SMC20: Correzione dell'offset: +/-140 mV
SMC10: Correzione dell'offset: +/-650 mV
Valore di avviso (r2124, interpretazione esadecimale):
xxxx1: Minimo della correzione offset traccia B
xxxx2: Massimo della correzione offset traccia B
xxx1x: Minimo della correzione offset traccia A
xxx2x: Massimo della correzione offset traccia A
xx1xx: Minimo della correzione ampiezza traccia B/A
xx2xx: Massimo della correzione ampiezza traccia B/A
x1xxx: Minimo della correzione fase
x2xxx: Massimo della correzione fase
1xxxx: Minimo della correzione cubica
2xxxx: Massimo della correzione cubica
Rimedi: - Verificare le tolleranze di montaggio meccaniche sugli encoder con cuscinetti separati (ad es. encoder a ruota dentata).
- Controllare i connettori (anche le resistenze di raccordo).
- Controllare i segnali dell'encoder.
- Sostituire l'encoder o il cavo dell'encoder.

Reazione a F: NESSUNO (IASC / FRENO DC, OFF1, OFF2, OFF3, STOP1, STOP2)
Tacitazione per F: IMMEDIATAMENTE
Reazione a N: NESSUNA
Tacitazione per N: NESSUNA

A32421 (F, N) Encoder 2: Posizione grossolana errata

Valore di segnalazione: %1
Oggetto azion.: SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN
Effetto: NESSUNA
Tacitazione: NESSUNA
Causa: Nel rilevamento del valore attuale è stato riscontrato un errore. A seguito di quest'errore si deve ipotizzare che la rilevazione del valore attuale stia fornendo una posizione grossolana errata.
Valore di avviso (r2124, interpretazione decimale):
3: La posizione assoluta del protocollo seriale e la traccia A/B si differenziano di mezza tacca dell'encoder. La posizione assoluta deve avere la propria posizione zero nel quadrante in cui entrambe le tracce sono negative. In caso di errore la posizione può essere errata di una tacca dell'encoder.
Rimedi: Valore di avviso = 3:
- Eventualmente per un encoder standard con cavo rivolgersi al costruttore.
- Correggere l'assegnazione delle tracce per il valore di posizione trasmesso in modo seriale. A questo scopo occorre invertire il collegamento delle tracce al Sensor Module (scambiare A con A* e B con B*) o, per un encoder programmabile, controllare l'offset del punto di zero della posizione.

Reazione a F: NESSUNO (IASC / FRENO DC, OFF1, OFF2, OFF3, STOP1, STOP2)
Tacitazione per F: IMMEDIATAMENTE

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

Reazione a N: NESSUNA
Tacitazione per N: NESSUNA

A32422 (F, N) Encoder 2: Numero di impulsi encoder rettangolare fuori tolleranza

Valore di segnalazione: %1

Oggetto azion.: SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Effetto: NESSUNA

Tacitazione: NESSUNA

Causa: La distanza tra tacche di zero misurata non corrisponde alla distanza tra tacche di zero parametrizzata.
Se sono attivi l'encoder rettangolare, la correzione numero impulsi e gli errori non parametrizzati 31131, viene emesso questo avviso quando l'accumulatore contiene valori maggiori di p4683 o p4684.
La distanza tra le tacche di zero per la relativa sorveglianza è parametrizzata in p0425 (encoder rotativo).
Valore di avviso (r2124, interpretazione decimale):
impulsi differenziali accumulati in tacche dell'encoder.

Rimedi:
- Verificare che la posa dei cavi dell'encoder sia conforme EMC.
- Controllare i connettori.
- Controllare il tipo di encoder (encoder con tacche di zero equidistanti).
- Adattare il parametro per la distanza tra tacche di zero (p0424, p0425).
- Sostituire l'encoder o il cavo dell'encoder.

Reazione a F: NESSUNO (IASC / FRENO DC, OFF1, OFF2, OFF3, STOP1, STOP2)
Tacitazione per F: IMMEDIATAMENTE
Reazione a N: NESSUNA
Tacitazione per N: NESSUNA

A32429 (F, N) Encoder 2: Differenza di posizione sensore Hall/traccia C/D e A/B troppo grande

Valore di segnalazione: %1

Oggetto azion.: SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Effetto: NESSUNA

Tacitazione: NESSUNA

Causa: L'errore nella traccia C/D è maggiore di +/-15 ° angolo meccanico oppure +/-60 ° angolo elettrico e/o l'errore nei segnali Hall è maggiore di +/- 60 ° angolo elettrico.
Un periodo della traccia C/D corrisponde a 360 ° angolo meccanico.
Un periodo dei segnali Hall corrisponde a 360 ° angolo elettrico.
La sorveglianza interviene ad es. se i sensori Hall sono stati collegati in sostituzione della traccia C/D con un senso di rotazione errato oppure se forniscono valori troppo imprecisi.
Valore di avviso (r2124, interpretazione decimale):
Con traccia C/D vale:
Scostamento misurato come angolo meccanico (16 bit con segno, 182 dec corrisponde a 1 °).
Con segnali Hall vale:
Scostamento misurato come angolo elettrico (16 bit con segno, 182 dec corrisponde a 1 °).

Rimedi:
- Traccia C o D non collegata.
- Correggere il senso di rotazione del sensore Hall eventualmente utilizzato in sostituzione della traccia C/D.
- Verificare che la posa dei cavi dell'encoder sia conforme EMC.
- Verificare la regolazione del sensore Hall.

Reazione a F: NESSUNO (IASC / FRENO DC, OFF1, OFF2, OFF3, STOP1, STOP2)
Tacitazione per F: IMMEDIATAMENTE
Reazione a N: NESSUNA
Tacitazione per N: NESSUNA

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

A32431 (F, N) Encoder 2: Scostamento tra posizione incrementale/assoluta troppo grande

Valore di segnalazione: %1

Oggetto azion.: SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Effetto: NESSUNA

Tacitazione: NESSUNA

Causa: Al superamento dell'impulso zero è stato rilevato uno scostamento della posizione incrementale.
Per le tacche di zero equidistanti, vale:
- La prima tacca di zero superata fornisce il punto di riferimento per tutte le verifiche successive. Le altre tacche di zero devono trovarsi a una distanza di n volte rispetto alla prima tacca di zero.
Per le tacche di zero codificate in base alla distanza, vale:
- La prima coppia di tacche di zero fornisce il punto di riferimento per tutte le verifiche successive. Le altre coppie devono avere la distanza prevista dalla prima coppia di tacche di zero.
Valore di avviso (r2124, interpretazione decimale):
Scostamento in quadranti (1 incremento = 4 quadranti).

Rimedi:
- Verificare che la posa dei cavi dell'encoder sia conforme EMC.
- Controllare i connettori.
- Sostituire l'encoder o il cavo dell'encoder.
- Pulire il disco di codifica sporco o eliminare i campi magnetici intensi.

Reazione a F: NESSUNO (IASC / FRENO DC, OFF1, OFF2, OFF3, STOP1, STOP2)

Tacitazione per F: IMMEDIATAMENTE

Reazione a N: NESSUNA

Tacitazione per N: NESSUNA

A32432 (F, N) Encoder 2: Adattamento posizione rotore corregge scostamento

Valore di segnalazione: %1

Oggetto azion.: SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Effetto: NESSUNA

Tacitazione: NESSUNA

Causa: Sulla traccia A/B si sono persi degli impulsi o ne sono stati conteggiati troppi. La correzione di questi impulsi è in corso.
Valore di avviso (r2124, interpretazione decimale):
Ultimo scarto misurato della distanza dalla tacca di zero in incrementi (4 incrementi = 1 incremento dell'encoder).
Il segno indica la direzione di movimento durante la rilevazione della distanza della tacca di zero.

Rimedi:
- Verificare che la posa dei cavi dell'encoder sia conforme EMC.
- Controllare i connettori.
- Sostituire l'encoder o il cavo dell'encoder.
- Controllare la frequenza limite dell'encoder.
- Adattare il parametro per la distanza tra tacche di zero (p0424, p0425).

Reazione a F: NESSUNO (ENCODER, IASC / FRENO DC, OFF1, OFF2, OFF3, STOP1, STOP2)

Tacitazione per F: IMMEDIATAMENTE

Reazione a N: NESSUNA

Tacitazione per N: NESSUNA

A32442 (F, N) Encoder 2: Preavviso tensione batteria

Valore di segnalazione: -

Oggetto azion.: SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Effetto: NESSUNA

Tacitazione: NESSUNA

Causa: Per il salvataggio delle informazioni Multiturn in stato disinserito l'encoder utilizza una batteria. La tensione della batteria non è più sufficiente a continuare a bufferizzare le informazioni Multiturn.

Rimedi: Sostituire la batteria.

Reazione a F: NESSUNO (ENCODER, IASC / FRENO DC, OFF1, OFF2, OFF3, STOP1, STOP2)

Tacitazione per F: IMMEDIATAMENTE

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

Reazione a N: NESSUNA
Tacitazione per N: NESSUNA

A32443 (F, N) Encoder 2: Livello di segnale CD unipolare fuori specifiche

Valore di segnalazione: Causa dell'errore: %1 bin

Oggetto azion.: SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Effetto: NESSUNA

Tacitazione: NESSUNA

Causa: Il livello unipolare (CP/CN o DP/DN) per l'encoder 2 si trova al di fuori della tolleranza ammessa.
Valore di avviso (r2124, interpretazione binaria):
Bit 0 = 1: CP o CN fuori tolleranza.
Bit 16 = 1: DP o DN fuori tolleranza.
Nominalmente i livelli di segnale unipolari dell'encoder devono trovarsi nel campo 2500 mV +/-500 mV.
Le soglie di intervento sono < 1700 mV e > 3300 mV.
Nota:
L'analisi del livello del segnale viene eseguita soltanto se sono soddisfatti i seguenti requisiti:
- Caratteristiche del Sensor Module disponibili (r0459.31 = 1).
- Sorveglianza attivata (p0437.31 = 1).

Rimedi:
- Verificare che la posa dei cavi dell'encoder e la schermatura siano conformi EMC.
- Controllare i connettori e i contatti.
- Le tracce C/D sono collegate correttamente (i cavi di segnale CP con CN o DP con DN sono invertiti)?
- Sostituire il cavo dell'encoder.

Reazione a F: NESSUNO (IASC / FRENO DC, OFF1, OFF2, OFF3, STOP1, STOP2)
Tacitazione per F: IMMEDIATAMENTE
Reazione a N: NESSUNA
Tacitazione per N: NESSUNA

A32460 (N) Encoder 2: Sensore analogico canale A guasto

Valore di segnalazione: %1

Oggetto azion.: SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Effetto: NESSUNA

Tacitazione: NESSUNA

Causa: La tensione d'ingresso del sensore analogico non rientra nei limiti ammessi.
Valore di avviso (r2124, interpretazione decimale):
1: Tensione di ingresso al di fuori del campo di misura rilevabile.
2: Tensione di ingresso al di fuori del campo di misura impostato in p4673.
3: Il valore della tensione di ingresso ha superato il limite di intervallo (p4676).

Rimedi:
Valore di avviso = 1:
- Controllare la tensione di uscita del sensore analogico.
Valore di avviso = 2:
- Controllare l'impostazione della tensione (p4673) per periodo encoder.
Valore di avviso = 3:
- Impostare ed eventualmente aumentare il limite di intervallo (p4676).

Reazione a N: NESSUNA
Tacitazione per N: NESSUNA

A32461 (N) Encoder 2: Sensore analogico canale B guasto

Valore di segnalazione: %1

Oggetto azion.: SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Effetto: NESSUNA

Tacitazione: NESSUNA

Causa: La tensione d'ingresso del sensore analogico non rientra nei limiti ammessi.

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

Valore di avviso (r2124, interpretazione decimale):
1: Tensione di ingresso al di fuori del campo di misura rilevabile.
2: Tensione di ingresso al di fuori del campo di misura impostato (p4675).
3: Il valore della tensione di ingresso ha superato il limite di intervallo (p4676).

Rimedi: Valore di avviso = 1:
- Controllare la tensione di uscita del sensore analogico.
Valore di avviso = 2:
- Controllare l'impostazione della tensione (p4675) per periodo encoder.
Valore di avviso = 3:
- Impostare ed eventualmente aumentare il limite di intervallo (p4676).

Reazione a N: NESSUNA

Tacitazione per N: NESSUNA

A32462 (N) Encoder 2: Sensore analogico nessun canale attivo

Valore di segnalazione: %1

Oggetto azion.: SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Effetto: NESSUNA

Tacitazione: NESSUNA

Causa: Nel sensore analogico i canali A e B non sono attivati.

Rimedi: - Attivare il canale A e/o B (p4670).
- Controllare la configurazione dell'encoder (p0404.17).
Vedi anche: p4670 (Configurazione sensore analogico)

Reazione a N: NESSUNA

Tacitazione per N: NESSUNA

A32463 (N) Encoder 2: Sensore analog., val. posizione supera valore limite

Valore di segnalazione: %1

Oggetto azion.: SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Effetto: NESSUNA

Tacitazione: NESSUNA

Causa: Il valore di posizione ha superato il valore ammesso di -0.5 ... +0.5.
Valore di avviso (r2124, interpretazione decimale):
1: Valore di posizione del sensore LVDT.
2: Valore di posizione della curva caratteristica encoder.

Rimedi: Valore di avviso = 1:
- Controllare il rapporto di trasmissione LVDT (p4678).
- Controllare il collegamento del segnale di riferimento sulla traccia B.
Valore di avviso = 2:
- Verificare i coefficienti della curva caratteristica (p4663 ... p4666).

Reazione a N: NESSUNA

Tacitazione per N: NESSUNA

A32470 (F, N) Encoder 2: Imbrattamento rilevato

Valore di segnalazione: -

Oggetto azion.: SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Effetto: NESSUNA

Tacitazione: NESSUNA

Causa: In caso di interfaccia alternativa del sistema encoder nel Sensor Module Cabinet 30 (SMC30), viene rilevato un imbrattamento dell'encoder tramite il segnale 0 sul morsetto X521.7.

Rimedi: - Controllare i connettori.
- Sostituire l'encoder o il cavo dell'encoder.

Reazione a F: NESSUNO (IASC / FRENO DC, OFF1, OFF2, OFF3, STOP1, STOP2)

Tacitazione per F: IMMEDIATAMENTE

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

Reazione a N: NESSUNA
Tacitazione per N: NESSUNA

F32500 (N, A) Encoder 2: Inseguimento di posizione, campo di movimento superato

Valore di segnalazione: -

Oggetto azion.: SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Effetto: OFF1 (NESSUNO, OFF2, OFF3)

Tacitazione: IMMEDIATAMENTE

Causa: L'azionamento/l'encoder ha superato il campo di movimento max. possibile in caso di asse lineare progettato senza asse modulo. Il valore si deve leggere in p0412 e interpretare come numero di giri del motore.
Con p0411.0 = 1, il campo di movimento massimo per l'asse lineare progettato è fissato a 64 volte (+/- -32 volte) il valore di p0421.
Con p0411.3 = 1, il campo di movimento massimo per l'asse lineare progettato è fissato al valore massimo ed è pari a +/-p0412/2 (arrotondato a numeri di giri interi). Il valore massimo dipende dal numero di tacche (p0408) e dalla risoluzione fine (p0419).

Rimedi: L'anomalia va eliminata nel modo seguente:
- Selezionare la messa in servizio dell'encoder (p0010 = 4).
- Ripristinare l'inseguimento di posizione (p0411.2 = 1).
- Deselezionare la messa in servizio dell'encoder (p0010 = 0).

Quindi tacitare l'anomalia ed eseguire una regolazione dell'encoder assoluto.

Reazione a N: NESSUNA
Tacitazione per N: NESSUNA
Reazione a A: NESSUNA
Tacitazione per A: NESSUNA

F32501 (N, A) Encoder 2: Inseguimento di posizione, posizione encoder fuori della finestra di tolleranza

Valore di segnalazione: %1

Oggetto azion.: SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Effetto: OFF1 (NESSUNO, OFF2, OFF3)

Tacitazione: IMMEDIATAMENTE

Causa: L'azionamento/l'encoder è stato spostato da spento di un valore superiore a quello parametrizzato nella finestra di tolleranza. È possibile che non vi sia più un riferimento tra meccanica ed encoder.
Valore di anomalia (r0949, interpretazione decimale):
Scostamento rispetto all'ultima posizione dell'encoder in incrementi del valore assoluto.
Il segno identifica la direzione di movimento.
Nota:
Lo scostamento rilevato viene mostrato anche in r0477.

Rimedi: Ripristinare l'inseguimento di posizione nel seguente modo:
- Selezionare la messa in servizio dell'encoder (p0010 = 4).
- Ripristinare l'inseguimento di posizione (p0411.2 = 1).
- Deselezionare la messa in servizio dell'encoder (p0010 = 0).

Quindi tacitare l'anomalia ed eventualmente eseguire una regolazione dell'encoder assoluto (p2507).
Vedi anche: p0010 (Azionamento, messa in servizio, filtro parametri), p2507 (LR Regolazione encoder assoluto, stato)

Reazione a N: NESSUNA
Tacitazione per N: NESSUNA
Reazione a A: NESSUNA
Tacitazione per A: NESSUNA

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

A32700 Encoder 2: Il test di efficacia non fornisce il valore previsto

Valore di segnalazione: Causa dell'errore: %1 bin

Oggetto azion.: SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Effetto: NESSUNA

Tacitazione: NESSUNA

Causa: La parola di errore dell'encoder DRIVE-CLiQ fornisce bit di errore impostati.
Valore di anomalia (r0949, interpretazione binaria):
Bit x = 1: Il test di efficacia x è fallito.

Rimedi: Sostituire l'encoder.

N32800 (F) Encoder 2: Segnalazione cumulativa

Valore di segnalazione: -

Oggetto azion.: SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Effetto: OFF1 (IASC / FRENO DC, NESSUNO, OFF2, OFF3)

Tacitazione: NESSUNA

Causa: L'encoder motore ha rilevato almeno un errore.

Rimedi: Interpretazione degli altri messaggi correnti.

Reazione a F: OFF1 (IASC / FRENO DC, NESSUNO, OFF2, OFF3)

Tacitazione per F: IMMEDIATAMENTE

F32801 (N, A) Encoder 2 DRIVE-CLiQ: Assenza funzionalità vitale

Valore di segnalazione: Numero di componente: %1, causa dell'errore: %2

Oggetto azion.: SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Effetto: OFF1 (IASC / FRENO DC, NESSUNO, OFF2, OFF3)

Tacitazione: IMMEDIATAMENTE

Causa: La comunicazione DRIVE-CLiQ tra la Control Unit e l'encoder interessato è difettosa.
Valore di anomalia (r0949, interpretazione esadecimale):
yyxx hex: yy = numero di componente, xx = causa dell'errore
xx = 0A hex:
Il bit di funzionalità vitale non è impostato nel telegramma ricevuto.

Rimedi: - Controllare che l'installazione del quadro elettrico e la posa dei cavi siano conformi EMC.
- Sostituire il componente interessato.
Vedi anche: p9916 (Errore di trasmissione DRIVE-CLiQ, soglia di disinserzione slave)

Reazione a N: NESSUNA

Tacitazione per N: NESSUNA

Reazione a A: NESSUNA

Tacitazione per A: NESSUNA

F32802 (N, A) Encoder 2: Overflow degli intervalli di tempo

Valore di segnalazione: %1

Oggetto azion.: SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Effetto: OFF1 (IASC / FRENO DC, NESSUNO, OFF2, OFF3)

Tacitazione: IMMEDIATAMENTE

Causa: Si è verificato un overflow degli intervalli di tempo per l'encoder 2.
Valore di anomalia (r0949, interpretazione decimale):
9: Overflow degli intervalli di tempo rapidi (del clock del regolatore di corrente).
10: Overflow degli intervalli di tempo medi.
12: Overflow degli intervalli di tempo lenti.
999: Timeout nell'attesa di SYNO (ad es. in caso di ritorno inatteso al funzionamento aciclico).

Rimedi: Ridurre la frequenza del regolatore di corrente.

Reazione a N: NESSUNA

Tacitazione per N: NESSUNA

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

Reazione a A: NESSUNA
Tacitazione per A: NESSUNA

F32804 (N, A) Encoder 2: Errore di checksum

Valore di segnalazione: %1
Oggetto azion.: SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN
Effetto: OFF1 (IASC / FRENO DC, NESSUNO, OFF2, OFF3)
Tacitazione: IMMEDIATAMENTE
Causa: Nella lettura della memoria di programma sul Sensor Module si è verificato un errore di checksum.
Valore di anomalia (r0949, interpretazione esadecimale):
yyyyxxxx hex
yyyy: Spazio di memoria interessato.
xxxx: Differenza tra la checksum al POWER ON e la checksum attuale.
Rimedi: - Verificare che venga rispettata la temperatura ambiente consentita per il componente.
- Sostituire il Sensor Module.
Reazione a N: NESSUNA
Tacitazione per N: NESSUNA
Reazione a A: NESSUNA
Tacitazione per A: NESSUNA

F32805 (N, A) Encoder 2: Checksum della EPROM errata

Valore di segnalazione: %1
Oggetto azion.: SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN
Effetto: OFF1 (IASC / FRENO DC, NESSUNO, OFF2, OFF3)
Tacitazione: IMMEDIATAMENTE
Causa: I dati dei parametri interni sono danneggiati.
Valore di anomalia (r0949, interpretazione esadecimale):
01: Accesso EEPROM errato.
02: Numero di blocchi nella EEPROM troppo elevato.
Rimedi: Sostituire l'unità.
Reazione a N: NESSUNA
Tacitazione per N: NESSUNA
Reazione a A: NESSUNA
Tacitazione per A: NESSUNA

F32806 (N, A) Encoder 2: Inizializzazione fallita

Valore di segnalazione: %1
Oggetto azion.: SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN
Effetto: OFF1 (IASC / FRENO DC, NESSUNO, OFF2, OFF3)
Tacitazione: BLOCCO IMPULSI
Causa: L'inizializzazione dell'encoder è fallita.
Valore di anomalia (r0949, interpretazione esadecimale):
Bit 0, 1: Inizializzazione dell'encoder in caso di motore rotante non riuscita (scostamento dalla posizione grossolana e fine nelle tacche dell'encoder/4)
Bit 2: Adattamento della tensione media per la traccia A fallito.
Bit 3: Adattamento della tensione media per la traccia B fallito.
Bit 4: Adattamento della tensione media per l'ingresso di accelerazione fallito.
Bit 5: Adattamento della tensione media per la traccia Safety A fallito.
Bit 6: Adattamento della tensione media per la traccia Safety B fallito.
Bit 7: Adattamento della tensione media per la traccia C fallito.
Bit 8: Adattamento della tensione media per la traccia D fallito.
Bit 9: Adattamento della tensione media per la traccia R fallito.
Bit 10: La differenza tra le tensioni medie A e B è troppo elevata (> 0.5 V).
Bit 11: La differenza tra le tensioni medie C e D è troppo elevata (> 0.5 V).
Bit 12: La differenza tra le tensioni medie Safety A e Safety B è troppo elevata (> 0.5 V).

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

Bit 13: La differenza tra le tensioni medie A e Safety B è troppo elevata (> 0.5 V).
Bit 14: La differenza tra le tensioni medie B e Safety A è troppo elevata (> 0.5 V).
Bit 15: Lo scostamento standard delle tensioni medie calcolate è troppo elevato (> 0.3 V).
Bit 16: Errore interno - Errore nella lettura di un registro (CAFE).
Bit 17: Errore interno - Errore nella scrittura di un registro (CAFE).
Bit 18: Errore interno - Adattamento della tensione media non disponibile.
Bit 19: Errore interno - Accesso ADC errato.
Bit 20: Errore interno - Non ' stato trovato un passaggio per lo zero.
Nota:
Bit 0, 1: fino a 6SL3055-0AA00-5*A0
Bit 2 ... 20: a partire da 6SL3055-0AA00-5*A1

Rimedi: Confermare l'anomalia.
Se non è possibile tacitare l'anomalia:
Bit 2 ... 9: Controllare la tensione di alimentazione dell'encoder.
Bit 2 ... 14: Controllare il cavo corrispondente.
Bit 15 senza altri bit: Controllare la traccia R e le impostazioni in p0404.

Reazione a N: NESSUNA
Tacitazione per N: NESSUNA
Reazione a A: NESSUNA
Tacitazione per A: NESSUNA

F32811 (N, A) Encoder 2: Numero di serie encoder modificato

Valore di segnalazione: -

Oggetto azion.: SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Effetto: OFF1 (NESSUNO, OFF2, OFF3)

Tacitazione: IMMEDIATAMENTE

Causa: I numeri di serie dell'encoder sono cambiati. La modifica viene controllata solo per gli encoder con numero di serie (ad es. encoder EnDat).
- È stato sostituito l'encoder.
Nota:
Con la regolazione di posizione il numero di serie viene acquisito all'avvio della regolazione (p2507 = 2).
Quando l'encoder è stato tarato (p2507 = 3), viene verificato se il numero di serie è stato modificato ed eventualmente viene resettata la regolazione (p2507 = 1).
Per escludere la sorveglianza del numero di serie, procedere come segue:
- Impostare il seguente numero di serie per il set di dati encoder corrispondente: p0441= FF, p0442 = 0, p0442 = 0, p0444 = 0, p0445 = 0.

Rimedi: Eseguire la regolazione meccanica dell'encoder. Applicare il nuovo numero di serie con p0440 = 1.

Reazione a N: NESSUNA
Tacitazione per N: NESSUNA
Reazione a A: NESSUNA
Tacitazione per A: NESSUNA

F32812 (N, A) Encoder 2: Ciclo richiesto o timing RX-/TX non supportato

Valore di segnalazione: %1

Oggetto azion.: SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Effetto: OFF2

Tacitazione: IMMEDIATAMENTE

Causa: Un ciclo richiesto dalla Control Unit o un timing RX/TX non è supportato.
Valore di anomalia (r0949, interpretazione decimale):
0: Ciclo di applicazione non supportato.
1: Il ciclo DRIVE-CLiQ non è supportato.
2: Distanza tra punti temporali RX e TX troppo piccola.
3: Punto temporale TX troppo anticipato.

Rimedi: Eseguire un POWER ON per tutti i componenti (disinserzione/reinserzione).

Reazione a N: NESSUNA
Tacitazione per N: NESSUNA

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

Reazione a A: NESSUNA
Tacitazione per A: NESSUNA

F32813 Encoder 2: Unità logica hardware guasta

Valore di segnalazione: Causa dell'errore: %1 bin

Oggetto azion.: SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Effetto: OFF1 (IASC / FRENO DC, NESSUNO, OFF2, OFF3)

Tacitazione: BLOCCO IMPULSI

Causa: La parola di errore dell'encoder DRIVE-CLiQ fornisce bit di errore impostati.
Valore di anomalia (r0949, interpretazione binaria):
Bit 0: È stato attivato il watchdog dell'unità logica.
Bit 1: L'unità logica ha rilevato un errore di funzionalità vitale.

Rimedi: Sostituire l'encoder.

F32820 (N, A) Encoder 2 DRIVE-CLiQ: Telegramma errato

Valore di segnalazione: Numero di componente: %1, causa dell'errore: %2

Oggetto azion.: SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Effetto: OFF1 (IASC / FRENO DC, NESSUNO, OFF2, OFF3)

Tacitazione: IMMEDIATAMENTE

Causa: La comunicazione DRIVE-CLiQ dalla Control Unit all'encoder interessato è difettosa.
Valore di anomalia (r0949, interpretazione esadecimale):
yyxx hex: yy = numero di componente, xx = causa dell'errore
xx = 01 hex:
Errore CRC.
xx = 02 hex:
Il telegramma è più corto di quanto indicato nel byte di lunghezza o nella lista di ricezione.
xx = 03 hex:
Il telegramma è più lungo di quanto indicato nel byte di lunghezza o nella lista di ricezione.
xx = 04 hex:
La lunghezza del telegramma ricevuto non corrisponde alla lista di ricezione.
xx = 05 hex:
Il tipo di telegramma ricevuto non corrisponde alla lista di ricezione.
xx = 06 hex:
L'indirizzo del componente nel telegramma e nella lista di ricezione non corrisponde
xx = 07 hex:
È previsto un telegramma SYNC, ma il telegramma ricevuto non è di questo tipo.
xx = 08 hex:
Non è previsto un telegramma SYNC, ma il telegramma ricevuto non è di questo tipo.
xx = 09 hex:
Il bit di errore è impostato nel telegramma ricevuto.
xx = 10 hex:
Il telegramma ricevuto è troppo in anticipo.

Rimedi: - Eseguire un POWER ON.
- Controllare che l'installazione del quadro elettrico e la posa dei cavi siano conformi EMC.
Controllare il cablaggio DRIVE-CLiQ (conduttori rotti, contatti, ...).
Vedi anche: p9916 (Errore di trasmissione DRIVE-CLiQ, soglia di disinserzione slave)

Reazione a N: NESSUNA
Tacitazione per N: NESSUNA
Reazione a A: NESSUNA
Tacitazione per A: NESSUNA

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

F32835 (N, A) Encoder 2 DRIVE-CLiQ: Trasmissione dati ciclica disturbata

Valore di segnalazione: Numero di componente: %1, causa dell'errore: %2

Oggetto azion.: SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Effetto: OFF1 (IASC / FRENO DC, NESSUNO, OFF2, OFF3)

Tacitazione: IMMEDIATAMENTE

Causa: La comunicazione DRIVE-CLiQ dalla Control Unit all'encoder interessato è difettosa. I nodi/partner inviano e ricevono in modo non sincrono.
Valore di anomalia (r0949, interpretazione esadecimale):
yyxx hex: yy = numero di componente, xx = causa dell'errore
xx = 21 hex:
Il telegramma ciclico non è ancora pervenuto.
xx = 22 hex:
Errore temporale nella lista di ricezione del telegramma.
xx = 40 hex:
Errore temporale nella lista di invio del telegramma.

Rimedi: - Eseguire un POWER ON.
- Sostituire il componente interessato.
Vedi anche: p9916 (Errore di trasmissione DRIVE-CLiQ, soglia di disinserzione slave)

Reazione a N: NESSUNA

Tacitazione per N: NESSUNA

Reazione a A: NESSUNA

Tacitazione per A: NESSUNA

F32836 (N, A) Encoder 2 DRIVE-CLiQ: Errore di invio per dati DRIVE-CLiQ

Valore di segnalazione: Numero di componente: %1, causa dell'errore: %2

Oggetto azion.: SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Effetto: OFF1 (IASC / FRENO DC, NESSUNO, OFF2, OFF3)

Tacitazione: IMMEDIATAMENTE

Causa: La comunicazione DRIVE-CLiQ tra la Control Unit e l'encoder interessato è difettosa. Non è stato possibile inviare i dati.
Valore di anomalia (r0949, interpretazione esadecimale):
yyxx hex: yy = numero di componente, xx = causa dell'errore
xx = 41 hex:
Il tipo di telegramma non corrisponde alla lista di invio.

Rimedi: Eseguire un POWER ON.

Reazione a N: NESSUNA

Tacitazione per N: NESSUNA

Reazione a A: NESSUNA

Tacitazione per A: NESSUNA

F32837 (N, A) Encoder 2 DRIVE-CLiQ: Componente guasto

Valore di segnalazione: Numero di componente: %1, causa dell'errore: %2

Oggetto azion.: SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Effetto: OFF1 (IASC / FRENO DC, NESSUNO, OFF2, OFF3)

Tacitazione: IMMEDIATAMENTE

Causa: È stato rilevato un errore nel componente DRIVE-CLiQ interessato. Non è possibile escludere un hardware difettoso.
Valore di anomalia (r0949, interpretazione esadecimale):
yyxx hex: yy = numero di componente, xx = causa dell'errore
xx = 20 hex:
Errore nell'intestazione del telegramma.
xx = 23 hex:
Errore di ricezione: la memoria intermedia del telegramma è danneggiata.
xx = 42 hex:
Errore di invio: la memoria intermedia del telegramma è danneggiata.

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

xx = 43 hex:
Errore di invio: la memoria intermedia del telegramma è danneggiata.

Rimedi: Controllare il cablaggio DRIVE-CLiQ (conduttori rotti, contatti, ...).
- Controllare che l'installazione del quadro elettrico e la posa dei cavi siano conformi EMC.
- Usare eventualmente un altro connettore DRIVE-CLiQ (p9904).
- Sostituire il componente interessato.

Reazione a N: NESSUNA
Tacitazione per N: NESSUNA
Reazione a A: NESSUNA
Tacitazione per A: NESSUNA

F32845 (N, A) Encoder 2 DRIVE-CLiQ: Trasmissione dati ciclica disturbata

Valore di segnalazione: Numero di componente: %1, causa dell'errore: %2

Oggetto azion.: SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Effetto: OFF1 (IASC / FRENO DC, NESSUNO, OFF2, OFF3)

Tacitazione: IMMEDIATAMENTE

Causa: La comunicazione DRIVE-CLiQ tra la Control Unit e l'encoder interessato è difettosa.
Valore di anomalia (r0949, interpretazione esadecimale):
yyxx hex: yy = numero di componente, xx = causa dell'errore
xx = 0B hex:
Errore di sincronizzazione con trasmissione ciclica alternata dei dati.

Rimedi: Eseguire un POWER ON.
Vedi anche: p9916 (Errore di trasmissione DRIVE-CLiQ, soglia di disinserzione slave)

Reazione a N: NESSUNA
Tacitazione per N: NESSUNA
Reazione a A: NESSUNA
Tacitazione per A: NESSUNA

F32850 (N, A) Encoder 2: Errore software interno valutazione encoder

Valore di segnalazione: %1

Oggetto azion.: SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Effetto: OFF1 (IASC / FRENO DC, NESSUNO, OFF2, OFF3)

Tacitazione: POWER ON

Causa: Si è verificato un errore software interno nel Sensor Module dell'encoder 2.
Valore di anomalia (r0949, interpretazione decimale):
1: L'intervallo di tempo in background è bloccato.
2: Checksum su memoria codici non corretta.
10000: La memoria OEM dell'encoder EnDat contiene dati non comprensibili.
11000 ... 11499: Dati di descrizione dalla EEPROM errati.
11500 ... 11899: Dati di calibrazione dalla EEPROM errati.
11900 ... 11999: Dati di configurazione dalla EEPROM errati.
16000: Encoder DRIVE-CLiQ, inizializzazione applicazione errata.
16001: Encoder DRIVE-CLiQ, inizializzazione ALU errata.
16002: Encoder DRIVE-CLiQ, inizializzazione HISI/SISI errata.
16003: Encoder DRIVE-CLiQ, inizializzazione Safety errata.
16004: Encoder DRIVE-CLiQ, errore di sistema interno.

Rimedi:
- Sostituire il Sensor Module.
- Eventualmente aggiornare il firmware nel Sensor Module.
- Contattare la hotline.

Reazione a N: NESSUNA
Tacitazione per N: NESSUNA
Reazione a A: NESSUNA
Tacitazione per A: NESSUNA

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

F32851 (N, A) Encoder 2 DRIVE-CLiQ (CU): Assenza funzionalità vitale

Valore di segnalazione: Numero di componente: %1, causa dell'errore: %2

Oggetto azion.: SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Effetto: OFF1 (IASC / FRENO DC, NESSUNO, OFF2, OFF3)

Tacitazione: IMMEDIATAMENTE

Causa: La comunicazione DRIVE-CLiQ tra il Sensor Module (encoder 2) interessato e la Control Unit è difettosa.
Funzionalità vitale non impostata dal componente DRIVE-CLiQ per la Control Unit.
Valore di anomalia (r0949, interpretazione esadecimale):
yyxx hex: yy = numero di componente, xx = causa dell'errore
xx = 0A hex = 10 dec:
Il bit di funzionalità vitale non è impostato nel telegramma ricevuto.

Rimedi: Aggiornare il firmware del componente interessato.

Reazione a N: NESSUNA

Tacitazione per N: NESSUNA

Reazione a A: NESSUNA

Tacitazione per A: NESSUNA

F32860 (N, A) Encoder 2 DRIVE-CLiQ (CU): Telegramma errato

Valore di segnalazione: Numero di componente: %1, causa dell'errore: %2

Oggetto azion.: SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Effetto: OFF1 (IASC / FRENO DC, NESSUNO, OFF2, OFF3)

Tacitazione: IMMEDIATAMENTE

Causa: La comunicazione DRIVE-CLiQ tra il Sensor Module (encoder 2) interessato e la Control Unit è difettosa.
Valore di anomalia (r0949, interpretazione esadecimale):
yyxx hex: yy = numero di componente, xx = causa dell'errore
xx = 11 hex = 17 dec:
Errore CRC e telegramma ricevuto troppo in anticipo.
xx = 01 hex = 01 dec:
Errore checksum (errore CRC).
xx = 12 hex = 18 dec:
Il telegramma è più corto di quanto indicato nel byte di lunghezza o nella lista di ricezione ed è stato ricevuto troppo in anticipo.
xx = 02 hex = 02 dec:
Il telegramma è più corto di quanto indicato nel byte di lunghezza o nella lista di ricezione.
xx = 13 hex = 19 dec:
Il telegramma è più lungo di quanto indicato nel byte di lunghezza o nella lista di ricezione ed è stato ricevuto troppo in anticipo.
xx = 03 hex = 03 dec:
Il telegramma è più lungo di quanto indicato nel byte di lunghezza o nella lista di ricezione.
xx = 14 hex = 20 dec:
La lunghezza del telegramma ricevuto non corrisponde alla lista di ricezione ed è troppo in anticipo.
xx = 04 hex = 04 dec:
La lunghezza del telegramma ricevuto non corrisponde alla lista di ricezione.
xx = 15 hex = 21 dec:
Il tipo di telegramma ricevuto non corrisponde alla lista di ricezione ed è troppo in anticipo.
xx = 05 hex = 05 dec:
Il tipo di telegramma ricevuto non corrisponde alla lista di ricezione.
xx = 16 hex = 22 dec:
L'indirizzo della parte di potenza nel telegramma e nella lista di ricezione non corrisponde e il telegramma ricevuto è troppo in anticipo.
xx = 06 hex = 06 dec:
L'indirizzo della parte di potenza nel telegramma e nella lista di ricezione non corrisponde
xx = 19 hex = 25 dec:
Il bit di errore è impostato nel telegramma ricevuto e il telegramma è stato ricevuto troppo in anticipo.
xx = 09 hex = 09 dec:
Il bit di errore è impostato nel telegramma ricevuto.
xx = 10 hex = 16 dec:
Il telegramma ricevuto è troppo in anticipo.

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

Rimedi: - Eseguire un POWER ON.
- Controllare che l'installazione del quadro elettrico e la posa dei cavi siano conformi EMC.
Controllare il cablaggio DRIVE-CLiQ (conduttori rotti, contatti, ...).
Vedi anche: p9915 (Errore di trasmissione DRIVE-CLiQ, soglia di disinserz. master)

Reazione a N: NESSUNA
Tacitazione per N: NESSUNA
Reazione a A: NESSUNA
Tacitazione per A: NESSUNA

F32885 (N, A) Encoder 2 DRIVE-CLiQ (CU): Trasmissione dati ciclica disturbata

Valore di segnalazione: Numero di componente: %1, causa dell'errore: %2

Oggetto azion.: SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Effetto: OFF1 (IASC / FRENO DC, NESSUNO, OFF2, OFF3)

Tacitazione: IMMEDIATAMENTE

Causa: La comunicazione DRIVE-CLiQ tra il Sensor Module (encoder 2) interessato e la Control Unit è difettosa.
I nodi/partner inviano e ricevono in modo non sincrono.
Valore di anomalia (r0949, interpretazione esadecimale):
yyxx hex: yy = numero di componente, xx = causa dell'errore
xx = 1A hex = 26 dec:
Il bit di funzionalità vitale non è impostato nel telegramma ricevuto e il telegramma è stato ricevuto troppo in anticipo.
xx = 21 hex = 33 dec:
Il telegramma ciclico non è ancora pervenuto.
xx = 22 hex = 34 dec:
Errore temporale nella lista di ricezione del telegramma.
xx = 40 hex = 64 dec:
Errore temporale nella lista di invio del telegramma.
xx = 62 hex = 98 dec:
Errore nel passaggio al funzionamento ciclico.

Rimedi: - Verificare la tensione di alimentazione del componente interessato.
- Eseguire un POWER ON.
- Sostituire il componente interessato.
Vedi anche: p9915 (Errore di trasmissione DRIVE-CLiQ, soglia di disinserz. master)

Reazione a N: NESSUNA
Tacitazione per N: NESSUNA
Reazione a A: NESSUNA
Tacitazione per A: NESSUNA

F32886 (N, A) Encoder 2 DRIVE-CLiQ (CU): Errore nell'invio dei dati DRIVE-CLiQ

Valore di segnalazione: Numero di componente: %1, causa dell'errore: %2

Oggetto azion.: SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Effetto: OFF1 (IASC / FRENO DC, NESSUNO, OFF2, OFF3)

Tacitazione: IMMEDIATAMENTE

Causa: La comunicazione DRIVE-CLiQ tra il Sensor Module (encoder 2) interessato e la Control Unit è difettosa.
Non è stato possibile inviare i dati.
Valore di anomalia (r0949, interpretazione esadecimale):
yyxx hex: yy = numero di componente, xx = causa dell'errore
xx = 41 hex:
Il tipo di telegramma non corrisponde alla lista di invio.

Rimedi: Eseguire un POWER ON.

Reazione a N: NESSUNA
Tacitazione per N: NESSUNA
Reazione a A: NESSUNA
Tacitazione per A: NESSUNA

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

F32887 (N, A) Encoder 2 DRIVE-CLiQ (CU): Componente guasto

Valore di segnalazione: Numero di componente: %1, causa dell'errore: %2

Oggetto azion.: SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Effetto: OFF1 (IASC / FRENO DC, NESSUNO, OFF2, OFF3)

Tacitazione: IMMEDIATAMENTE

Causa: È stato rilevato un errore nel componente DRIVE-CLiQ interessato (Sensor Module per encoder 2). Non è possibile escludere un hardware difettoso.
Valore di anomalia (r0949, interpretazione esadecimale):
yyxx hex: yy = numero di componente, xx = causa dell'errore
xx = 20 hex:
Errore nell'intestazione del telegramma.
xx = 23 hex:
Errore di ricezione: la memoria intermedia del telegramma è danneggiata.
xx = 42 hex:
Errore di invio: la memoria intermedia del telegramma è danneggiata.
xx = 43 hex:
Errore di invio: la memoria intermedia del telegramma è danneggiata.
xx = 60 hex:
Nella misura del tempo di esecuzione la risposta è pervenuta troppo tardi.
xx = 61 hex:
Lo scambio dei dati caratteristici dura troppo tempo.

Rimedi: Controllare il cablaggio DRIVE-CLiQ (conduttori rotti, contatti, ...).
- Controllare che l'installazione del quadro elettrico e la posa dei cavi siano conformi EMC.
- Usare eventualmente un altro connettore DRIVE-CLiQ (p9904).
- Sostituire il componente interessato.

Reazione a N: NESSUNA

Tacitazione per N: NESSUNA

Reazione a A: NESSUNA

Tacitazione per A: NESSUNA

F32895 (N, A) Encoder 2 DRIVE-CLiQ (CU): Trasmissione dati ciclica alternata disturbata

Valore di segnalazione: Numero di componente: %1, causa dell'errore: %2

Oggetto azion.: SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Effetto: OFF1 (IASC / FRENO DC, NESSUNO, OFF2, OFF3)

Tacitazione: IMMEDIATAMENTE

Causa: La comunicazione DRIVE-CLiQ tra il Sensor Module (encoder 2) interessato e la Control Unit è difettosa.
Valore di anomalia (r0949, interpretazione esadecimale):
yyxx hex: yy = numero di componente, xx = causa dell'errore
xx = 0B hex:
Errore di sincronizzazione con trasmissione ciclica alternata dei dati.

Rimedi: Eseguire un POWER ON.
Vedi anche: p9915 (Errore di trasmissione DRIVE-CLiQ, soglia di disinserz. master)

Reazione a N: NESSUNA

Tacitazione per N: NESSUNA

Reazione a A: NESSUNA

Tacitazione per A: NESSUNA

F32896 (N, A) Encoder 2 DRIVE-CLiQ (CU): Caratteristiche componente incoerenti

Valore di segnalazione: Numero di componente: %1

Oggetto azion.: SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Effetto: OFF2 (IASC / FRENO DC, NESSUNO, OFF1, OFF3, STOP1, STOP2)

Tacitazione: IMMEDIATAMENTE

Causa: Le caratteristiche del componente DRIVE-CLiQ (Sensor Module per encoder 2) indicato dal valore di anomalia sono cambiate in modo incompatibile rispetto all'avviamento. Una causa possibile può essere ad es. la rimozione di un cavo o un componente DRIVE-CLiQ.

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

Valore di anomalia (r0949, interpretazione decimale):
Numero di componente.

Rimedi: - Eseguire un POWER ON.
- In caso di sostituzione di componenti, usare gli stessi tipi di componenti e se possibile le stesse versioni del firmware.
- In caso di sostituzione dei cavi, usare se possibile solo cavi di uguale lunghezza (rispettare la lunghezza massima).

Reazione a N: NESSUNA
Tacitazione per N: NESSUNA
Reazione a A: NESSUNA
Tacitazione per A: NESSUNA

F32899 (N, A) Encoder 2: Anomalia sconosciuta

Valore di segnalazione: Nuovo messaggio: %1
Oggetto azion.: SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN
Effetto: OFF1 (IASC / FRENO DC, NESSUNO, OFF2, OFF3, STOP1, STOP2)
Tacitazione: IMMEDIATAMENTE (POWER ON)
Causa: Sul Sensor Module per l'encoder 2 si è verificata un'anomalia che non può essere interpretata dal firmware della Control Unit.
Questo può accadere quando il firmware di questo componente è più recente del firmware della Control Unit.
Valore di anomalia (r0949, interpretazione decimale):
Numero dell'anomalia.
Nota:
Per informazioni sul significato di questa nuova anomalia si può consultare un manuale più recente relativo alla Control Unit.
Rimedi: - Sostituire il firmware sul Sensor Module con un firmware precedente (r0148).
- Aggiornare il firmware della Control Unit (r0018).

Reazione a N: NESSUNA
Tacitazione per N: NESSUNA
Reazione a A: NESSUNA
Tacitazione per A: NESSUNA

A32902 (F, N) Encoder 2: Si è verificato un errore SPI-BUS

Valore di segnalazione: %1
Oggetto azion.: SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN
Effetto: NESSUNA
Tacitazione: NESSUNA
Causa: Errore nell'uso del bus SPI interno.
Valore di anomalia (r0949, interpretazione esadecimale):
Solo per la diagnostica errori interna Siemens.
Rimedi: - Sostituire il Sensor Module.
- Eventualmente aggiornare il firmware nel Sensor Module.
- Contattare la hotline.

Reazione a F: NESSUNO (ENCODER, IASC / FRENO DC, OFF1, OFF2, OFF3, STOP1, STOP2)
Tacitazione per F: IMMEDIATAMENTE
Reazione a N: NESSUNA
Tacitazione per N: NESSUNA

A32903 (F, N) Encoder 2: Si è verificato un errore bus I2C

Valore di segnalazione: %1
Oggetto azion.: SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN
Effetto: NESSUNA
Tacitazione: NESSUNA
Causa: Errore nell'uso del bus I2C interno.

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

Valore di anomalia (r0949, interpretazione esadecimale):
Solo per la diagnostica errori interna Siemens.

Rimedi:
- Sostituire il Sensor Module.
- Eventualmente aggiornare il firmware nel Sensor Module.
- Contattare la hotline.

Reazione a F: NESSUNO (ENCODER, IASC / FRENO DC, OFF1, OFF2, OFF3, STOP1, STOP2)
Tacitazione per F: IMMEDIATAMENTE
Reazione a N: NESSUNA
Tacitazione per N: NESSUNA

F32905 (N, A) Encoder 2: Parametrizzazione errata

Valore di segnalazione: Parametro: %1, informazione aggiuntiva: %2

Oggetto azion.: SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Effetto: OFF1 (IASC / FRENO DC, NESSUNO, OFF2, OFF3, STOP1, STOP2)

Tacitazione: IMMEDIATAMENTE

Causa:
Un parametro dell'encoder 2 è riconosciuto come errato.
È possibile che il tipo di encoder parametrizzato non corrisponda al tipo di encoder collegato.
Il parametro interessato può essere determinato nel seguente modo:
- Ricavare il numero del parametro dal valore di anomalia (r0949).
- Calcolare l'indice del parametro (p0187).

Valore di anomalia (r0949, interpretazione decimale):
yyyyxxxx dec: yyyy = informazione aggiuntiva, xxxx = parametro
yyyy = 0:
nessun'altra informazione presente.
yyyy = 1:
Livello HTL (p0405.1 = 0) combinato con la sorveglianza tracce A/B <> -A/B (p0405.2 = 1) non supportato da questo componente.
yyyy = 2:
In p0400 è registrato un numero di codice per un encoder identificato ma non è stata eseguita alcuna identificazione.
Avviare una nuova identificazione dell'encoder.
yyyy = 3:
In p0400 è registrato un numero di codice per un encoder identificato ma non è stata eseguita alcuna identificazione.
Selezionare in p0400 un encoder di lista con un numero di codice < 10000.
yyyy = 4:
L'encoder SSI (p0404.9 = 1) senza traccia A/B non è supportato da questo componente.
yyyy = 5:
Nell'encoder SQW il valore di p4686 è superiore a quello di p0425.
yyyy = 6:
Encoder DRIVE-CLiQ non utilizzabile con questa versione firmware.
yyyy = 7:
Nell'encoder QW la correzione Xatt1 (p0437.2) è ammessa solo per le tacche di zero equidistanti.
yyyy = 8:
La larghezza delle coppie di poli del motore non è supportata dalla riga lineare utilizzata.

Rimedi:
- Controllare se il tipo di encoder collegato corrisponde al tipo di encoder parametrizzato.
- Correggere il parametro definito dal valore di anomalia (r0949) e p0187.

Per il numero di parametro = 314:
- Controllare il numero di coppie di poli e il rapporto di riduzione del riduttore di misura. Il quoziente "numero di coppie" diviso "rapporto di riduzione del riduttore di misura" deve essere minore di, o uguale a, 1000 ((r0313 * p0433) / p0432 <= 1000).

Reazione a N: NESSUNA
Tacitazione per N: NESSUNA
Reazione a A: NESSUNA
Tacitazione per A: NESSUNA

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

A32915 (F, N) Encoder 2: Errore di configurazione

Valore di segnalazione: %1

Oggetto azion.: SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Effetto: NESSUNA

Tacitazione: NESSUNA

Causa: La configurazione dell'encoder 2 è errata.
Valore di avviso (r2124, interpretazione decimale):
1: Riparametrizzazione tra anomalia/avviso non ammessa.
419: Con la risoluzione fine progettata Gx_XIST2 l'encoder rileva un valore attuale di posizione assoluto massimo possibile (r0483) che non può più essere rappresentato in 32 bit.

Rimedi: Valore di avviso = 1:
Non eseguire la riparametrizzazione tra anomalia/avviso.
Valore di avviso = 419:
Ridurre la risoluzione fine (p0419).

Reazione a F: NESSUNO (IASC / FRENO DC)

Tacitazione per F: IMMEDIATAMENTE

Reazione a N: NESSUNA

Tacitazione per N: NESSUNA

F32916 (N, A) Encoder 2: Errore durante la parametrizzazione

Valore di segnalazione: Parametro: %1, informazione aggiuntiva: %2

Oggetto azion.: SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Effetto: OFF1 (IASC / FRENO DC, NESSUNO, OFF2, OFF3, STOP1, STOP2)

Tacitazione: IMMEDIATAMENTE

Causa: Un parametro dell'encoder 2 è riconosciuto come errato.
È possibile che il tipo di encoder parametrizzato non corrisponda al tipo di encoder collegato.
Il parametro interessato può essere determinato nel seguente modo:
- Ricavare il numero del parametro dal valore di anomalia (r0949).
- Calcolare l'indice del parametro (p0187).
Valore di anomalia (r0949, interpretazione decimale):
Numero del parametro.
Nota:
Questa anomalia viene emessa solo per gli encoder con r0404.10 = 1 o r0404.11 = 1. Corrisponde ad A32905 negli encoder con r0404.10 = 0 e r0404.11 = 0.

Rimedi: - Controllare se il tipo di encoder collegato corrisponde al tipo di encoder parametrizzato.
- Correggere il parametro definito dal valore di anomalia (r0949) e p0187.

Reazione a N: NESSUNA

Tacitazione per N: NESSUNA

Reazione a A: NESSUNA

Tacitazione per A: NESSUNA

A32920 (F, N) Encoder 2: Errore sensore di temperatura

Valore di segnalazione: Causa dell'errore: %1, numero di canale: %2

Oggetto azion.: SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN

Effetto: NESSUNA

Tacitazione: NESSUNA

Causa: Si è verificato un errore nell'analisi del sensore di temperatura.
Valore di avviso (r2124, interpretazione decimale):
yyxx hex: yy: numero di canale, xx: causa dell'errore
xx = 1: Rottura conduttore o sensore non collegato (KTY: R > 1630 Ohm).
xx = 2: Resistenza misurata troppo bassa (PTC: R < 20 Ohm, KTY: R < 50 Ohm).
xx = altri valori:
Solo per la diagnostica errori interna Siemens.

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

Rimedi: - Controllare che il cavo dell'encoder sia del tipo corretto e abbia un connettore corretto.
- Controllare la selezione del sensore di temperatura in p0600 ... p0603.
- Sostituire il Sensor Module (errore hardware o dati di calibrazione errati).

Reazione a F: NESSUNO (IASC / FRENO DC, OFF1, OFF2, OFF3, STOP1, STOP2)
Tacitazione per F: IMMEDIATAMENTE
Reazione a N: NESSUNA
Tacitazione per N: NESSUNA

A32940 (F, N) Encoder 2: Stato di serraggio del mandrino difettoso

Valore di segnalazione: %1
Oggetto azion.: SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN
Effetto: NESSUNA
Tacitazione: NESSUNA
Causa: Lo stato di serraggio del mandrino è difettoso.
Valore di anomalia (r0949, interpretazione decimale):
Livello di segnale del sensore S1.
Nota:
Un livello del segnale di 500 mV corrisponde al valore numerico 500 hex.
Rimedi: - Verificare l'utensile di serraggio.
- Verificare la tolleranza ed eventualmente adattarla (p5040).
- Verificare le soglie ed eventualmente adattarle (p5041).
- Verificare il sensore analogico S1 e i collegamenti.

Reazione a F: NESSUNO (IASC / FRENO DC, OFF1, OFF2, OFF3, STOP1, STOP2)
Tacitazione per F: IMMEDIATAMENTE
Reazione a N: NESSUNA
Tacitazione per N: NESSUNA

A32999 (F, N) Encoder 2: Avviso sconosciuto

Valore di segnalazione: Nuovo messaggio: %1
Oggetto azion.: SERVO_S110-CAN, SERVO_S110-DP, SERVO_S110-PN
Effetto: NESSUNA
Tacitazione: NESSUNA
Causa: Sul Sensor Module per l'encoder 2 si è verificato un avviso che non può essere interpretato dal firmware della Control Unit.
Questo può accadere quando il firmware di questo componente è più recente del firmware della Control Unit.
Valore di avviso (r2124, interpretazione decimale):
Numero dell'avviso.
Nota:
Per informazioni sul significato di questo nuovo avviso si può consultare un manuale più recente relativo alla Control Unit.
Rimedi: - Sostituire il firmware sul Sensor Module con un firmware precedente (r0148).
- Aggiornare il firmware della Control Unit (r0018).

Reazione a F: NESSUNO (IASC / FRENO DC, OFF1, OFF2, OFF3, STOP1, STOP2)
Tacitazione per F: IMMEDIATAMENTE (POWER ON)
Reazione a N: NESSUNA
Tacitazione per N: NESSUNA

A50001 (F) Errore di configurazione PROFINET

Valore di segnalazione: %1
Oggetto azion.: CU_S110-CAN, CU_S110-DP, CU_S110-PN
Effetto: NESSUNA
Tacitazione: NESSUNA
Causa: Un controller PROFINET tenta di stabilire un collegamento con un telegramma di configurazione errato. È stata attivata la funzione "Shared Device" (p8929 = 2).

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

Valore di avviso (r2124, interpretazione decimale):
10: A-CPU invia un telegramma PROFIsafe.
11: F-CPU invia un telegramma PZD.
12: F-CPU senza A-CPU.
13: F-CPU attivata con più sottoslot PROFIsafe rispetto a p9601.3.
14: F-CPU attivata con meno sottoslot PROFIsafe rispetto a p9601.3.
Vedi anche: p8929 (Numero di Remote Controller PN), p9601 (SI Abilitazione funzioni integrate nell'azionam. (processore 1))

Rimedi: Controllare la progettazione del controller PROFINET e l'impostazione di p8929 e p9601.3.

Reazione a F: NESSUNO

Tacitazione per F: IMMEDIATAMENTE

A50020 (F) PROFINET: secondo controller mancante

Valore di segnalazione: -

Oggetto azion.: CU_S110-CAN, CU_S110-DP, CU_S110-PN

Effetto: NESSUNA

Tacitazione: NESSUNA

Causa: È stata attivata la funzione PROFINET "Shared Device" (p8929 = 2). È tuttavia presente solo il collegamento con un controllore PROFINET.
Vedi anche: p8929 (Numero di Remote Controller PN)

Rimedi: Controllare la progettazione del controller PROFINET e l'impostazione di p8929.

Reazione a F: NESSUNO

Tacitazione per F: IMMEDIATAMENTE

F50510 FBLOCKS: registrazione del gruppo di esecuzione rifiutata

Valore di segnalazione: -

Oggetto azion.: Tutti gli oggetti

Effetto: NESSUNO

Tacitazione: IMMEDIATAMENTE

Causa: La registrazione di almeno un gruppo di esecuzione dei blocchi funzionali liberi nella gestione dei tempi di campionamento è stata rifiutata.
I blocchi funzionali liberi potrebbero aver occupato troppi cicli diversi di campionamento hardware.
Vedi anche: r20008 (Tempi di campionamento hardware disponibili)

Rimedi: - Controllare il numero di cicli diversi di campionamento hardware (r20008, r7903).
- Disattivare eventualmente di nuovo il modulo funzionale sull'oggetto di azionamento per il quale "Blocchi funzionali liberi" è stato attivato per l'ultima volta (p0108[0...15].18 = 0). Eseguire quindi POWER ON.
Nota:
L'assegnazione dei numeri di oggetti di azionamento ai numeri degli indici di p0108[0...15] può essere letta in p0101[0...15] e per i tipi di oggetti di azionamento in p0107[0...15] sull'oggetto di azionamento della CU o del CX (solo con SM150).

F50511 FBLOCKS: memoria per blocchi funzionali liberi esaurita

Valore di segnalazione: -

Oggetto azion.: Tutti gli oggetti

Effetto: NESSUNO

Tacitazione: IMMEDIATAMENTE

Causa: Attivando i blocchi funzionali liberi è stata richiesta più memoria di quella disponibile sulla Control Unit.

Rimedi: Disattivare di nuovo il modulo funzionale sull'oggetto di azionamento per il quale "Blocchi funzionali liberi" è stato attivato per l'ultima volta (p0108[0...15].18 = 0). Eseguire quindi POWER ON.
Nota:
L'assegnazione dei numeri di oggetti di azionamento ai numeri degli indici di p0108[0...15] può essere letta in p0101[0...15] e per i tipi di oggetti di azionamento in p0107[0...15] sull'oggetto di azionamento della CU o del CX (solo con SM150).

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

A50513 (F) FBLOCKS: valore della sequenza di esecuzione già assegnato

Valore di segnalazione: -

Oggetto azion.: Tutti gli oggetti

Effetto: NESSUNA

Tacitazione: NESSUNA

Causa: Si è cercato di assegnare a un altro blocco funzionale sullo stesso oggetto di azionamento un valore di sequenza di esecuzione già assegnato a un blocco funzionale per questo stesso oggetto di azionamento. Un valore di sequenza di esecuzione può essere assegnato su un oggetto di azionamento solo esattamente a un blocco funzionale.

Rimedi: Impostare per la sequenza di esecuzione un altro valore non ancora utilizzato per questo oggetto di azionamento.

Reazione a F: NESSUNO

Tacitazione per F: IMMEDIATAMENTE

A50514 FBLOCKS: scostamento del tempo di campionamento del gruppo di esecuzione fisso

Valore di segnalazione: -

Oggetto azion.: Tutti gli oggetti

Effetto: NESSUNA

Tacitazione: NESSUNA

Causa: Il tempo di campionamento di una funzione di sistema è stato impostato a un valore inferiore (p0112, p0115) a quello minimo ammesso per il gruppo di esecuzione fisso appartenente a questo blocco di sistema (1ms). Al gruppo di esecuzione fisso interessato è associato almeno un blocco.

Rimedi: Aumentare mediante il parametro p0112 o p0115 il tempo di campionamento della funzione di sistema portandolo al valore minimo ammesso di 1 ms per i gruppi di esecuzione oppure modificare l'assegnazione del tempo di campionamento di questo gruppo di esecuzione in p20000[0...9].

A50517 FBLOCKS: misura interna attiva

Valore di segnalazione: -

Oggetto azion.: Tutti gli oggetti

Effetto: NESSUNA

Tacitazione: NESSUNA

Causa: È stata attivata una misura interna Siemens.

Rimedi: Eseguire un POWER ON per tutti i componenti della Control Unit interessata (spegnimento/accensione).

F50518 FBLOCKS: Scostamento tempo di campionamento del gruppo di esecuzione libero al download

Valore di segnalazione: %1

Oggetto azion.: Tutti gli oggetti

Effetto: NESSUNO

Tacitazione: IMMEDIATAMENTE

Causa: Nel progetto STARTER/SCOUT scaricato il tempo di campionamento hardware di un gruppo di esecuzione libero (1 <= p20000[i] <= 256) è stato impostato a un valore troppo piccolo o troppo grande.
Il tempo di campionamento deve essere compreso tra 1 ms e il valore r20003 - r20002.
Se il tempo di campionamento del gruppo di esecuzione libero selezionato < 1 ms, verrà utilizzato il valore sostitutivo di 1 ms.
Se il valore è >= r20003, il tempo di campionamento è impostato sul tempo di campionamento software identico o immediatamente superiore >= r21003.
Valore di anomalia (r0949, interpretazione decimale):
Numero dell'indice di p20000 del gruppo di esecuzione nel quale il tempo di campionamento è impostato in modo errato.
Numero del gruppo di esecuzione = valore di anomalia + 1
Nota:
Per la SIMOTION D410 (a differenza di tutte le altre Control Unit) r20003 viene automaticamente impostato allo stesso valore del tempo di campionamento PROFIBUS.
Vedi anche: r20008 (Tempi di campionamento hardware disponibili)

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

Rimedi:

- Impostare correttamente il tempo di campionamento del gruppo di esecuzione.
- Eliminare eventualmente tutti i blocchi dal gruppo di esecuzione.

Nota:
L'anomalia F50518 riconosce solo un gruppo di esecuzione parametrizzato erroneamente. Se questo errore dovesse ripresentarsi al download dopo aver corretto nel progetto la selezione in p20000[i], si deve controllare nuovamente il gruppo di esecuzione interessato servendosi del valore di anomalia (r0949).

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

Appendice

A

Sommario

A.1	Tabella ASCII (estratto)	A-1268
A.2	Lista dei codici motore/codici encoder	A-1269

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

A.1 Tabella ASCII (estratto)

La tabella seguente contiene la rappresentazione decimale ed esadecimale di una serie di caratteri ASCII.

Tabella A-1 Tabella ASCII (estratto)

Carattere	Decimale	Esadecimale	Carattere	Decimale	Esadecimale
Spazi	32	20	H	72	48
-	45	2D	I	73	49
0	48	30	J	74	4A
1	49	31	K	75	4B
2	50	32	L	76	4C
3	51	33	M	77	4D
4	52	34	N	78	4E
5	53	35	O	79	4F
6	54	36	P	80	50
7	55	37	Q	81	51
8	56	38	R	82	52
9	57	39	S	83	53
A	65	41	T	84	54
B	66	42	U	85	55
C	67	43	V	86	56
D	68	44	W	87	57
E	69	45	X	88	58
F	70	46	Y	89	59
G	71	47	Z	90	5A

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

A.2 Lista dei codici motore/codici encoder

A.2.1 Codice motore

Motori asincroni (versione: 4402000)

Tabella A-2 Codice motore per motori asincroni

N. di ordinazione	Tipo di motore (p0300)	Codice motore (p0301)
1PH4103-4NF2x-xxxx	104	10401
1PH4103-4xF5x-xxxx	104	10421
1PH4105-4NF2x-xxxx	104	10403
1PH4105-4xF5x-xxxx	104	10422
1PH4107-4NF2x-xxxx	104	10405
1PH4107-4xF5x-xxxx	104	10423
1PH4133-4NF2x-xxxx	104	10407
1PH4133-4xF5x-xxxx	104	10424
1PH4135-4NF2x-xxxx	104	10409
1PH4135-4xF5x-xxxx	104	10425
1PH4137-4NF2x-xxxx	104	10411
1PH4137-4xF5x-xxxx	104	10426
1PH4138-4NF2x-xxxx	104	10413
1PH4163-4NF2x-xxxx	104	10416
1PH4163-4xF5x-xxxx	104	10427
1PH4163-xxF2x(L37)	104	10431
1PH4167-4NF2x-xxxx	104	10418
1PH4167-4xF5x-xxxx	104	10428
1PH4167-xxF2x(L37)	104	10432
1PH4168-4NF2x-xxxx	104	10420
1PH4168-4xF5x-xxxx	104	10429
1PH4168-xxF2x(L37)	104	10433
1PH4168-xxZ5x(S78)	104	10430
1PH7101-xxFxx-xLxx	107	12701
1PH7101-xxFxx-xxxx	107	10701
1PH7103-xxDxx-xLxx	107	12702
1PH7103-xxDxx-xxxx	107	10702
1PH7103-xxFxx-xLxx	107	12703
1PH7103-xxFxx-xxxx	107	10703

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

Tabella A-2 Codice motore per motori asincroni, seguito

N. di ordinazione	Tipo di motore (p0300)	Codice motore (p0301)
1PH7103-xxGxx-xLxx	107	12704
1PH7103-xxGxx-xxxx	107	10704
1PH7105-xxFxx-xLxx	107	12705
1PH7105-xxFxx-xxxx	107	10705
1PH7105-xxZxx-xxxx,N02	107	10764
1PH7107-xxDxx-xLxx	107	12706
1PH7107-xxDxx-xxxx	107	10706
1PH7107-xxFxx-xLxx	107	12707
1PH7107-xxFxx-xxxx	107	10707
1PH7107-xxGxx-xLxx	107	12708
1PH7107-xxGxx-xxxx	107	10708
1PH7107-xxYxx(N09)	107	10779
1PH7131-xxFxx-xLxx	107	12709
1PH7131-xxFxx-xxxx	107	10709
1PH7133-xxDxx-xLxx	107	12710
1PH7133-xxDxx-xxxx	107	10710
1PH7133-xxFxx-xLxx	107	12711
1PH7133-xxFxx-xxxx	107	10711
1PH7133-xxGxx-xLxx	107	12712
1PH7133-xxGxx-xxxx	107	10712
1PH7133-xxZxx-xxxx,N05	107	10767
1PH7135-xxFxx-xLxx	107	12713
1PH7135-xxFxx-xxxx	107	10713
1PH7137-xxBxx-xxxx	107	10766
1PH7137-xxDxx-xLxx	107	12714
1PH7137-xxDxx-xxxx	107	10714
1PH7137-xxFxx-xLxx	107	12715
1PH7137-xxFxx-xxxx	107	10715
1PH7137-xxGxx-xLxx	107	12716
1PH7137-xxGxx-xxxx	107	10716
1PH7137-xxZxx(N11)	107	10777
1PH7137-xxZxx(N12)	107	10765
1PH7137-xxZxx(N13)	107	10771
1PH7163-xxBxx-xLxx	107	12717
1PH7163-xxBxx-xxxx	107	10717

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

Tabella A-2 Codice motore per motori asincroni, seguito

N. di ordinazione	Tipo di motore (p0300)	Codice motore (p0301)
1PH7163-xxDxx-xLxx	107	12718
1PH7163-xxDxx-xxxx	107	10718
1PH7163-xxFxx-xLxx	107	12719
1PH7163-xxFxx-xxxx	107	10719
1PH7163-xxGxx-xLxx	107	12720
1PH7163-xxGxx-xxxx	107	10720
1PH7167-xxBxx-xLxx	107	12721
1PH7167-xxBxx-xxxx	107	10721
1PH7167-xxDxx-xLxx	107	12722
1PH7167-xxDxx-xxxx	107	10722
1PH7167-xxFxx-xLxx	107	12723
1PH7167-xxFxx-xxxx	107	10723
1PH7167-xxGxx-xLxx	107	12724
1PH7167-xxGxx-xxxx	107	10724
1PH7167-xxZxx(N08)	107	10778
1PH7184-xxBxx-xxxx	107	10725
1PH7184-xxDxx-xxxx	107	10735
1PH7184-xxExx-xxxx	107	10727
1PH7184-xxFxx-xxxx	107	10736
1PH7184-xxLxx-xxxx	107	10737
1PH7184-xxTxx-xxxx	107	10726
1PH7186-xxBxx-xxxx	107	10770
1PH7186-xxDxx-xxxx	107	10734
1PH7186-xxExx-xxxx	107	10730
1PH7186-xxFxx-xxxx	107	10768
1PH7186-xxLxx-xxxx	107	10769
1PH7186-xxTxx-xxxx	107	10729
1PH7224-xxBxx-xxxx	107	10743
1PH7224-xxCxx-xxxx	107	10731
1PH7224-xxDxx-xxxx	107	10738
1PH7224-xxFxx-xxxx	107	10732
1PH7224-xxLxx-xxxx	107	10744
1PH7224-xxUxx-xxxx	107	10745
1PH7226-xxBxx-xxxx	107	10746
1PH7226-xxDxx-xxxx	107	10747

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

Tabella A-2 Codice motore per motori asincroni, seguito

N. di ordinazione	Tipo di motore (p0300)	Codice motore (p0301)
1PH7226-xxFxx-xxxx	107	10739
1PH7226-xxLxx-xxxx	107	10748
1PH7228-xxBxx-xxxx	107	10749
1PH7228-xxDxx-xxxx	107	10750
1PH7228-xxFxx-xxxx	107	10741
1PH7228-xxLxx-xxxx	107	10751
1PH7284-xxBxx-xxxx	107	10752
1PH7284-xxCxx-xxxx	107	10753
1PH7284-xxDxx-xxxx	107	10754
1PH7284-xxFxx-xxxx	107	10755
1PH7286-xxBxx-xxxx	107	10756
1PH7286-xxCxx-xxxx	107	10757
1PH7286-xxDxx-xxxx	107	10758
1PH7286-xxFxx-xxxx	107	10759
1PH7288-xxBxx-xxxx	107	10760
1PH7288-xxCxx-xxxx	107	10761
1PH7288-xxDxx-xxxx	107	10762
1PH7288-xxFxx-xxxx	107	10763
1PH8083-1xF0x-xxxx	108	10801
1PH8083-1xF1x-xxxx	108	10864
1PH8083-1xF2x-xxxx	108	10865
1PH8083-1xG0x-xxxx	108	10866
1PH8083-1xG1x-xxxx	108	10867
1PH8083-1xG2x-xxxx	108	10868
1PH8083-1xM0x-xxxx	108	10869
1PH8083-1xM1x-xxxx	108	10870
1PH8083-1xN0x-xxxx	108	10879
1PH8083-1xN1x-xxxx	108	10880
1PH8083-1xN2x-xxxx	108	10881
1PH8087-1xF0x-xxxx	108	10871
1PH8087-1xF1x-xxxx	108	10872
1PH8087-1xF2x-xxxx	108	10873
1PH8087-1xG0x-xxxx	108	10874
1PH8087-1xG1x-xxxx	108	10875
1PH8087-1xG2x-xxxx	108	10876

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

Tabella A-2 Codice motore per motori asincroni, seguito

N. di ordinazione	Tipo di motore (p0300)	Codice motore (p0301)
1PH8087-1xM0x-xxxx	108	10877
1PH8087-1xM1x-xxxx	108	10878
1PH8087-1xN0x-xxxx	108	10882
1PH8087-1xN1x-xxxx	108	10883
1PH8087-1xN2x-xxxx	108	10884
1PH8089-1xM0x-xxxx	108	11876
1PH8101-1xF0x-xxxx	108	10885
1PH8101-1xF1x-xxxx	108	10886
1PH8101-1xF2x-xxxx	108	10887
1PH8101-1xG2x-xxxx	108	10888
1PH8101-1xS0x-xxxx	108	10890
1PH8101-1xS0x-xxxx	108	10889
1PH8101-1xS1x-xxxx	108	10892
1PH8101-1xS1x-xxxx	108	10891
1PH8103-1xD0x-xxxx	108	10893
1PH8103-1xD1x-xxxx	108	10894
1PH8103-1xF0x-xxxx	108	10895
1PH8103-1xF1x-xxxx	108	10896
1PH8103-1xF2x-xxxx	108	10897
1PH8103-1xG0x-xxxx	108	10898
1PH8103-1xG1x-xxxx	108	10899
1PH8103-1xG2x-xxxx	108	11800
1PH8103-1xM0x-xxxx	108	11820
1PH8103-1xM1x-xxxx	108	11821
1PH8103-1xM2x-xxxx	108	11822
1PH8105-1xF0x-xxxx	108	11801
1PH8105-1xF1x-xxxx	108	11802
1PH8105-1xF2x-xxxx	108	11803
1PH8105-1xG2x-xxxx	108	11804
1PH8105-1xM2x-xxxx	108	11823
1PH8105-1xS0x-xxxx	108	11806
1PH8105-1xS0x-xxxx	108	11805
1PH8105-1xS1x-xxxx	108	11808
1PH8105-1xS1x-xxxx	108	11807
1PH8107-1xD0x-xxxx	108	11809

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

Tabella A-2 Codice motore per motori asincroni, seguito

N. di ordinazione	Tipo di motore (p0300)	Codice motore (p0301)
1PH8107-1xD1x-xxxx	108	11810
1PH8107-1xF0x-xxxx	108	11811
1PH8107-1xF1x-xxxx	108	11812
1PH8107-1xF2x-xxxx	108	11813
1PH8107-1xG0x-xxxx	108	11814
1PH8107-1xG1x-xxxx	108	11815
1PH8107-1xM0x-xxxx	108	11824
1PH8107-1xM1x-xxxx	108	11825
1PH8107-1xM2x-xxxx	108	11826
1PH8107-1xS0x-xxxx	108	11817
1PH8107-1xS0x-xxxx	108	11816
1PH8107-1xS1x-xxxx	108	11819
1PH8107-1xS1x-xxxx	108	11818
1PH8131-1xF0x-xxxx	108	10803
1PH8131-1xF1x-xxxx	108	10804
1PH8131-1xF2x-xxxx	108	10805
1PH8131-1xG2x-xxxx	108	10806
1PH8131-1xS0x-xxxx	108	10808
1PH8131-1xS0x-xxxx	108	10807
1PH8131-1xS1x-xxxx	108	10810
1PH8131-1xS1x-xxxx	108	10809
1PH8133-1xD0x-xxxx	108	10811
1PH8133-1xD1x-xxxx	108	10812
1PH8133-1xF0x-xxxx	108	10813
1PH8133-1xF1x-xxxx	108	10814
1PH8133-1xF2x-xxxx	108	10815
1PH8133-1xG0x-xxxx	108	10816
1PH8133-1xG1x-xxxx	108	10817
1PH8133-1xG2x-xxxx	108	10818
1PH8135-1xF0x-xxxx	108	10819
1PH8135-1xF1x-xxxx	108	10820
1PH8135-1xF2x-xxxx	108	10821
1PH8135-1xG2x-xxxx	108	10822
1PH8135-1xS0x-xxxx	108	10824
1PH8135-1xS0x-xxxx	108	10823

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

Tabella A-2 Codice motore per motori asincroni, seguito

N. di ordinazione	Tipo di motore (p0300)	Codice motore (p0301)
1PH8135-1xS1x-xxxx	108	10826
1PH8135-1xS1x-xxxx	108	10825
1PH8137-1xD0x-xxxx	108	10827
1PH8137-1xD1x-xxxx	108	10828
1PH8137-1xF0x-xxxx	108	10829
1PH8137-1xF1x-xxxx	108	10830
1PH8137-1xF2x-xxxx	108	10831
1PH8137-1xG0x-xxxx	108	10832
1PH8137-1xG1x-xxxx	108	10833
1PH8137-1xS0x-xxxx	108	10835
1PH8137-1xS0x-xxxx	108	10834
1PH8137-1xS1x-xxxx	108	10837
1PH8137-1xS1x-xxxx	108	10836
1PH8138-1xF2x-xxxx	108	10838
1PH8163-1xB0x-xxxx	108	11882
1PH8163-1xB1x-xxxx	108	11883
1PH8163-1xD0x-xxxx	108	11884
1PH8163-1xD1x-xxxx	108	11885
1PH8163-1xF0x-xxxx	108	11886
1PH8163-1xF1x-xxxx	108	11887
1PH8163-1xF2x-xxxx	108	11888
1PH8163-1xG0x-xxxx	108	11889
1PH8163-1xG1x-xxxx	108	11890
1PH8163-1xG2x-xxxx	108	11891
1PH8165-1xB0x-xxxx	108	11892
1PH8165-1xB1x-xxxx	108	11893
1PH8165-1xD0x-xxxx	108	11894
1PH8165-1xD1x-xxxx	108	11895
1PH8165-1xF0x-xxxx	108	11896
1PH8165-1xF1x-xxxx	108	11897
1PH8165-1xF2x-xxxx	108	11898
1PH8165-1xG0x-xxxx	108	11899
1PH8165-1xG1x-xxxx	108	12801
1PH8165-1xG2x-xxxx	108	12802
1PH8166-1xF2x-xxxx	108	12803

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

Tabella A-2 Codice motore per motori asincroni, seguito

N. di ordinazione	Tipo di motore (p0300)	Codice motore (p0301)
1PH8166-1xG2x-xxxx	108	12804
1PH8184-1xB2x-xxxx	108	10839
1PH8184-1xC2x-xxxx	108	10840
1PH8184-1xD2x-xxxx	108	10841
1PH8184-1xF2x-xxxx	108	10842
1PH8184-1xL2x-xxxx	108	10843
1PH8186-1xB2x-xxxx	108	10844
1PH8186-1xC2x-xxxx	108	10845
1PH8186-1xD2x-xxxx	108	10846
1PH8186-1xF2x-xxxx	108	10847
1PH8186-1xL2x-xxxx	108	10848
1PH8224-1xB2x-xxxx	108	10849
1PH8224-1xC2x-xxxx	108	10850
1PH8224-1xD2x-xxxx	108	10851
1PH8224-1xF2x-xxxx	108	10852
1PH8224-1xL2x-xxxx	108	10853
1PH8226-1xB2x-xxxx	108	10854
1PH8226-1xC2x-xxxx	108	10855
1PH8226-1xD2x-xxxx	108	10856
1PH8226-1xF2x-xxxx	108	10857
1PH8226-1xL2x-xxxx	108	10858
1PH8228-1xB2x-xxxx	108	10859
1PH8228-1xC2x-xxxx	108	10860
1PH8228-1xD2x-xxxx	108	10861
1PH8228-1xF2x-xxxx	108	10862
1PH8228-1xL2x-xxxx	108	10863
1PH8284-1xB2x-xxxx	108	11827
1PH8284-1xC2x-xxxx	108	11828
1PH8284-1xD2x-xxxx	108	11829
1PH8284-1xF2x-xxxx	108	11830
1PH8284-1xH2x-xxxx	108	11831
1PH8286-1xB2x-xxxx	108	11835
1PH8286-1xC2x-xxxx	108	11836
1PH8286-1xD2x-xxxx	108	11837
1PH8286-1xF2x-xxxx	108	11838

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

Tabella A-2 Codice motore per motori asincroni, seguito

N. di ordinazione	Tipo di motore (p0300)	Codice motore (p0301)
1PH8288-1xB2x-xxxx	108	11843
1PH8288-1xC2x-xxxx	108	11844
1PH8288-1xD2x-xxxx	108	11845
1PH8288-1xF2x-xxxx	108	11846
1PH8350-1xQ4x-xxxx	108	11877
1PH8350-7xB1x-xxxx	108	12806
1PH8350-7xC1x-xxxx	108	12807
1PH8350-7xQ1x-xxxx	108	12808
1PH8351-7xD4x-xxxx	108	11878
1PH8352-1xB1x-xxxx	108	11879
1PH8352-1xB4x-xxxx	108	11880
1PH8354-1xB1x-xxxx	108	11851
1PH8354-1xB4x-xxxx	108	11852
1PH8354-1xC1x-xxxx	108	11853
1PH8354-1xC4x-xxxx	108	11854
1PH8354-1xD1x-xxxx	108	11855
1PH8354-1xD4x-xxxx	108	11856
1PH8354-1xQ1x-xxxx	108	11857
1PH8354-1xQ4x-xxxx	108	11858
1PH8356-1xB1x-xxxx	108	11859
1PH8356-1xB4x-xxxx	108	11860
1PH8356-1xC1x-xxxx	108	11861
1PH8356-1xC4x-xxxx	108	11862
1PH8356-1xD1x-xxxx	108	11863
1PH8356-1xD4x-xxxx	108	11864
1PH8356-1xQ1x-xxxx	108	11865
1PH8356-1xQ4x-xxxx	108	11866
1PH8356-7xD1x-xxxx	108	11881
1PH8358-1xB1x-xxxx	108	11867
1PH8358-1xB4x-xxxx	108	11868
1PH8358-1xC1x-xxxx	108	11869
1PH8358-1xC4x-xxxx	108	11870
1PH8358-1xD1x-xxxx	108	11871
1PH8358-1xD4x-xxxx	108	11872
1PH8358-1xQ1x-xxxx	108	11873

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

Tabella A-2 Codice motore per motori asincroni, seguito

N. di ordinazione	Tipo di motore (p0300)	Codice motore (p0301)
1PH8358-1xQ4x-xxxx	108	11874
1PH8358-7xD1x-xxxx	108	12809
1PH8358-7xQ4x-xxxx	108	11875

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

Motori sincroni (versione: 4402000)

Tabella A-3 Codice motore per motori sincroni

N. di ordinazione	Tipo di motore (p0300)	Codice motore (p0301)
1FK6032-6AK7x-xxxx	236	23601
1FK6033-7AK7x-xxxx	236	23602
1FK6040-6AK7x-xxxx	236	23603
1FK6042-6AF7x-xxxx	236	23604
1FK6043-7AH7x-xxxx	236	23605
1FK6043-7AK7x-xxxx	236	23606
1FK6044-7AF7x-xxxx	236	23607
1FK6044-7AH7x-xxxx	236	23608
1FK6060-6AF7x-xxxx	236	23609
1FK6061-7AF7x-xxxx	236	23610
1FK6061-7AH7x-xxxx	236	23611
1FK6063-6AF7x-xxxx	236	23612
1FK6064-7AF7x-xxxx	236	23613
1FK6064-7AH7x-xxxx	236	23614
1FK6080-6AF7x-xxxx	236	23615
1FK6082-7AF7x-xxxx	236	23616
1FK6083-6AF7x-xxxx	236	23617
1FK6085-7AF7x-xxxx	236	23618
1FK6092-3AC21-1GB0	236	23698
1FK6100-8AF7x-xxxx	236	23619
1FK6101-8AF7x-xxxx	236	23620
1FK6103-8AF7x-xxxx	236	23621
1FK7011-xAK2x-xxxx	237	23738
1FK7011-xAK7x-xxxx	237	23747
1FK7015-xAK2x-xxxx	237	23739
1FK7015-xAK7x-xxxx	237	23748
1FK7022-xAK2x-xxxx	237	23733
1FK7022-xAK7x-xxxx	237	23726
1FK7024-xAK7x(S55)	237	23799
1FK7024-xAK7x-xxxx	237	23753
1FK7032-xAF2x-xxxx	237	23742
1FK7032-xAK7x-xxxx	237	23727
1FK7033-xAF2x-xxxx	237	23741
1FK7033-xAK7x-xxxx	237	23701

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

Tabella A-3 Codice motore per motori sincroni, seguito

N. di ordinazione	Tipo di motore (p0300)	Codice motore (p0301)
1FK7033-xAY2x(S57)	237	23771
1FK7034-xAF2x-xxxx	237	23740
1FK7034-xAK7x-xxxx	237	23732
1FK7040-xAK7x-xxxx	237	23702
1FK7042-xAC7x-xxxx	237	23749
1FK7042-xAF2x-xxxx	237	23735
1FK7042-xAF7x-xxxx	237	23703
1FK7042-xAK7x-xxxx	237	23704
1FK7042-xBK7x-xxxx	237	23765
1FK7043-xAF2x-xxxx	237	23743
1FK7043-xAH7x-xxxx	237	23705
1FK7043-xAK7x-xxxx	237	23706
1FK7044-xAF7x-xxxx	237	23707
1FK7044-xAH7x-xxxx	237	23708
1FK7060-xAC7x-xxxx	237	23754
1FK7060-xAF7x-xxxx	237	23709
1FK7060-xAH7x-xxxx	237	23710
1FK7060-xBF7x-xxxx	237	23766
1FK7061-xAF7x-xxxx	237	23711
1FK7061-xAH7x-xxxx	237	23712
1FK7062-xAC7x-xxxx	237	23755
1FK7062-xAF7x-xxxx	237	23767
1FK7062-xAH7x-xxxx	237	23756
1FK7062-xBF7x-xxxx	237	23750
1FK7063-xAC7x-xxxx	237	23757
1FK7063-xAF7x-xxxx	237	23713
1FK7063-xAH7x-xxxx	237	23714
1FK7064-xAC7x-xxxx	237	23763
1FK7064-xAF7x-xxxx	237	23715
1FK7064-xAH7x-xxxx	237	23716
1FK7080-xAF7x-xxxx	237	23717
1FK7080-xAH7x-xxxx	237	23718
1FK7081-xAC7x-xxxx	237	23758
1FK7081-xAF7x-xxxx	237	23768
1FK7081-xAH7x-xxxx	237	23759

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

Tabella A-3 Codice motore per motori sincroni, seguito

N. di ordinazione	Tipo di motore (p0300)	Codice motore (p0301)
1FK7081-xBF7x-xxxx	237	23751
1FK7082-xAF7x-xxxx	237	23719
1FK7083-xAC7x-xxxx	237	23760
1FK7083-xAF7x-xxxx	237	23720
1FK7083-xAH7x-xxxx	237	23721
1FK7084-xAC7x-xxxx	237	23769
1FK7084-xAF7x-xxxx	237	23761
1FK7084-xBC7x-xxxx	237	23752
1FK7084-xBF7x-xxxx	237	23772
1FK7085-xAC7x-xxxx	237	23764
1FK7085-xAF7x-xxxx	237	23722
1FK7086-xAA7x-xxxx	237	23737
1FK7086-xAC7x-xxxx	237	23744
1FK7086-xAF7x-xxxx	237	23731
1FK7086-xSF7x-xxxx	237	23730
1FK7092-xAC2x-xxxx	236	23697
1FK7093-xAC2x-xxxx	236	23699
1FK7100-xAC7x-xxxx	237	23762
1FK7100-xAF7x-xxxx	237	23723
1FK7101-xAC7x-xxxx	237	23745
1FK7101-xAF7x-xxxx	237	23724
1FK7103-xAA7x-xxxx	237	23773
1FK7103-xAC7x-xxxx	237	23746
1FK7103-xAF7x-xxxx	237	23725
1FK7105-xAC7x-xxxx	237	23728
1FK7105-xAF7x-xxxx	237	23729
1FT6021-6AK7x-xxxx	206	20601
1FT6024-6AK7x-xxxx	206	20602
1FT6031-xAK7x-xxxx	206	20603
1FT6034-xAK7x-xxxx	206	20604
1FT6041-xAF7x-xxxx	206	20605
1FT6041-xAK7x-xxxx	206	20606
1FT6044-xAF7x-xxxx	206	20607
1FT6044-xAK7x-xxxx	206	20608
1FT6061-xAC7x-xxxx	206	20609

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

Tabella A-3 Codice motore per motori sincroni, seguito

N. di ordinazione	Tipo di motore (p0300)	Codice motore (p0301)
1FT6061-xAF7x-xxxx	206	20610
1FT6061-xAH7x-xxxx	206	20611
1FT6061-xAK7x-xxxx	206	20612
1FT6062-xAC7x-xxxx	206	20613
1FT6062-xAF7x-xxxx	206	20614
1FT6062-xAH7x-xxxx	206	20615
1FT6062-xAK7x-xxxx	206	20616
1FT6062-xWF7x-xxxx	206	22601
1FT6062-xWH7x-xxxx	206	22602
1FT6062-xWK7x-xxxx	206	22603
1FT6064-xAC7x-xxxx	206	20617
1FT6064-xAF7x-xxxx	206	20618
1FT6064-xAH7x-xxxx	206	20619
1FT6064-xAK7x-xxxx	206	20620
1FT6064-xWF7x-xxxx	206	22604
1FT6064-xWH7x-xxxx	206	22605
1FT6064-xWK7x-xxxx	206	22606
1FT6081-xAC7x-xxxx	206	20621
1FT6081-xAF7x-xxxx	206	20622
1FT6081-xAH7x-xxxx	206	20623
1FT6081-xAK7x-xxxx	206	20624
1FT6082-xAC7x-xxxx	206	20625
1FT6082-xAF7x-xxxx	206	20626
1FT6082-xAH7x-xxxx	206	20627
1FT6082-xAK7x-xxxx	206	20628
1FT6082-xWH7x-xxxx	206	22630
1FT6084-xAC7x-xxxx	206	20629
1FT6084-xAF7x-xxxx	206	20630
1FT6084-xAH7x-xxxx	206	20631
1FT6084-xAK7x-xxxx	206	20632
1FT6084-xSF7x-xxxx	206	21601
1FT6084-xSH7x-xxxx	206	21602
1FT6084-xSK7x-xxxx	206	21603
1FT6084-xWF7x-xxxx	206	22607
1FT6084-xWH7x-xxxx	206	22608

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

Tabella A-3 Codice motore per motori sincroni, seguito

N. di ordinazione	Tipo di motore (p0300)	Codice motore (p0301)
1FT6084-xWK7x-xxxx	206	22609
1FT6086-xAC7x-xxxx	206	20633
1FT6086-xAF7x-xxxx	206	20634
1FT6086-xAH7x-xxxx	206	20635
1FT6086-xSF7x-xxxx	206	21604
1FT6086-xSG7x-xxxx	206	21626
1FT6086-xSH7x-xxxx	206	21605
1FT6086-xSK7x-xxxx	206	21606
1FT6086-xWF7x-xxxx	206	22610
1FT6086-xWH7x-xxxx	206	22611
1FT6086-xWK7x-xxxx	206	22612
1FT6102-xAB7x-xxxx	206	20636
1FT6102-xAC7x-xxxx	206	20637
1FT6102-xAF7x-xxxx	206	20638
1FT6102-xAH7x-xxxx	206	20639
1FT6105-xAB7x-xxxx	206	20640
1FT6105-xAC7x-xxxx	206	20641
1FT6105-xAF7x-xxxx	206	20642
1FT6105-xSB7x-xxxx	206	21607
1FT6105-xSC7x-xxxx	206	21608
1FT6105-xSF7x-xxxx	206	21609
1FT6105-xSH7x-xxxx	206	21610
1FT6105-xWC7x-xxxx	206	22613
1FT6105-xWF7x-xxxx	206	22614
1FT6108-xAB7x-xxxx	206	20643
1FT6108-xAC7x-xxxx	206	20644
1FT6108-xAF7x-xxxx	206	20645
1FT6108-xSB7x-xxxx	206	21611
1FT6108-xSC7x-xxxx	206	21612
1FT6108-xSF7x-xxxx	206	21613
1FT6108-xWB7x-xxxx	206	22615
1FT6108-xWC7x-xxxx	206	22616
1FT6108-xWF7x-xxxx	206	22617
1FT6132-xAB7x-xxxx	206	20646
1FT6132-xAC7x-xxxx	206	20647

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

Tabella A-3 Codice motore per motori sincroni, seguito

N. di ordinazione	Tipo di motore (p0300)	Codice motore (p0301)
1FT6132-xAF7x-xxxx	206	20648
1FT6132-xSB7x-xxxx	206	21614
1FT6132-xSC7x-xxxx	206	21615
1FT6132-xSF7x-xxxx	206	21616
1FT6132-xWB7x-xxxx	206	22618
1FT6132-xWD7x-xxxx	206	22619
1FT6134-xAB7x-xxxx	206	20649
1FT6134-xAC7x-xxxx	206	20650
1FT6134-xSB7x-xxxx	206	21617
1FT6134-xSC7x-xxxx	206	21618
1FT6134-xSF7x-xxxx	206	21619
1FT6134-xWA7x-xxxx	206	22699
1FT6134-xWB7x-xxxx	206	22620
1FT6134-xWD7x-xxxx	206	22621
1FT6136-xAB7x-xxxx	206	20651
1FT6136-xAC7x-xxxx	206	20652
1FT6136-xSB7x-xxxx	206	21620
1FT6136-xSC7x-xxxx	206	21621
1FT6136-xSF7x-xxxx	206	21622
1FT6136-xWB7x-xxxx	206	22622
1FT6136-xWD7x-xxxx	206	22623
1FT6138-xWA7x-xxxx	206	22696
1FT6138-xWB7x-xxxx	206	22624
1FT6138-xWD7x-xxxx	206	22625
1FT6163-xSB7x-xxxx	206	21623
1FT6163-xSD7x-xxxx	206	21624
1FT6163-xWA7x-xxxx	206	22697
1FT6163-xWB7x-xxxx	206	22626
1FT6163-xWD3x-xxxx	206	22629
1FT6163-xWD7x-xxxx	206	22627
1FT6168-xSB7x-xxxx	206	21625
1FT6168-xWB7x-xxxx	206	22628
1FT6168-xWY7x(N54)	206	22698
1FT7034-xAK7x-xxxx	207	20740
1FT7036-xAK7x-xxxx	207	20741

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

Tabella A-3 Codice motore per motori sincroni, seguito

N. di ordinazione	Tipo di motore (p0300)	Codice motore (p0301)
1FT7042-xAF7x-xxxx	207	20701
1FT7042-xAK7x-xxxx	207	20702
1FT7044-xAF7x-xxxx	207	20703
1FT7044-xAK7x-xxxx	207	20704
1FT7046-xAF7x-xxxx	207	20705
1FT7046-xAH7x-xxxx	207	20732
1FT7046-xAK7x-xxxx	207	20706
1FT7062-xAF7x-xxxx	207	20716
1FT7062-xAK7x-xxxx	207	20717
1FT7062-xWF7x-xxxx	207	20745
1FT7062-xWK7x-xxxx	207	20746
1FT7064-xAF7x-xxxx	207	20720
1FT7064-xAK7x-xxxx	207	20721
1FT7064-xWF7x-xxxx	207	20747
1FT7064-xWK7x-xxxx	207	20748
1FT7065-xSF7x-xxxx	207	20781
1FT7065-xSH7x-xxxx	207	20782
1FT7065-xWF7x-xxxx	207	20770
1FT7065-xWH7x-xxxx	207	20771
1FT7066-xAF7x-xxxx	207	20722
1FT7066-xAH7x-xxxx	207	20733
1FT7066-xWF7x-xxxx	207	20749
1FT7066-xWH7x-xxxx	207	20750
1FT7067-xSF7x-xxxx	207	20783
1FT7067-xSH7x-xxxx	207	20784
1FT7067-xWF7x-xxxx	207	20772
1FT7067-xWH7x-xxxx	207	20773
1FT7068-xAF7x-xxxx	207	20725
1FT7068-xWF7x-xxxx	207	20751
1FT7082-xAC7x-xxxx	207	20734
1FT7082-xAF7x-xxxx	207	20709
1FT7082-xAH7x-xxxx	207	20707
1FT7082-xWC7x-xxxx	207	20752
1FT7082-xWF7x-xxxx	207	20753
1FT7082-xWH7x-xxxx	207	20754

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

Tabella A-3 Codice motore per motori sincroni, seguito

N. di ordinazione	Tipo di motore (p0300)	Codice motore (p0301)
1FT7084-xAC7x-xxxx	207	20735
1FT7084-xAF7x-xxxx	207	20711
1FT7084-xAH7x-xxxx	207	20712
1FT7084-xSC7x-xxxx	207	20789
1FT7084-xSF7x-xxxx	207	20790
1FT7084-xSH7x-xxxx	207	20791
1FT7084-xWC7x-xxxx	207	20755
1FT7084-xWF7x-xxxx	207	20756
1FT7084-xWH7x-xxxx	207	20757
1FT7085-xSF7x-xxxx	207	20774
1FT7085-xSH7x-xxxx	207	20775
1FT7085-xWF7x-xxxx	207	20776
1FT7085-xWH7x-xxxx	207	20777
1FT7086-xAC7x-xxxx	207	20736
1FT7086-xAF7x-xxxx	207	20714
1FT7086-xAH7x-xxxx	207	20715
1FT7086-xSC7x-xxxx	207	20792
1FT7086-xSF7x-xxxx	207	20793
1FT7086-xSH7x-xxxx	207	20794
1FT7086-xWC7x-xxxx	207	20758
1FT7086-xWF7x-xxxx	207	20759
1FT7086-xWH7x-xxxx	207	20760
1FT7087-xSF7x-xxxx	207	20778
1FT7087-xSH7x-xxxx	207	20779
1FT7087-xWF7x-xxxx	207	20769
1FT7087-xWH7x-xxxx	207	20780
1FT7087-xWY7x-xxxx	207	20768
1FT7087-xWZ7x-xxxx	207	20743
1FT7102-xAB7x-xxxx	207	20726
1FT7102-xAC7x-xxxx	207	20737
1FT7102-xAF7x-xxxx	207	20727
1FT7102-xWB7x-xxxx	207	20761
1FT7102-xWC7x-xxxx	207	20762
1FT7102-xWF7x-xxxx	207	20763
1FT7105-xAB7x-xxxx	207	20728

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

Tabella A-3 Codice motore per motori sincroni, seguito

N. di ordinazione	Tipo di motore (p0300)	Codice motore (p0301)
1FT7105-xAC7x-xxxx	207	20738
1FT7105-xAF7x-xxxx	207	20729
1FT7105-xSC7x-xxxx	207	20785
1FT7105-xSF7x-xxxx	207	20786
1FT7105-xWB7x-xxxx	207	20744
1FT7105-xWC7x-xxxx	207	20764
1FT7105-xWF7x-xxxx	207	20765
1FT7108-xAB7x-xxxx	207	20730
1FT7108-xAC7x-xxxx	207	20739
1FT7108-xAF7x-xxxx	207	20731
1FT7108-xAY7x(S01)	207	20795
1FT7108-xSC7x-xxxx	207	20787
1FT7108-xSF7x-xxxx	207	20788
1FT7108-xWB7x-xxxx	207	20742
1FT7108-xWC7x-xxxx	207	20766
1FT7108-xWF7x-xxxx	207	20767
1PH8131-2xF0x-xxxx	200	20001
1PH8131-2xF1x-xxxx	200	20002
1PH8131-2xF2x-xxxx	200	20003
1PH8131-2xL0x-xxxx	200	20004
1PH8131-2xL1x-xxxx	200	20005
1PH8131-2xL2x-xxxx	200	20006
1PH8133-2xF0x-xxxx	200	20007
1PH8133-2xF1x-xxxx	200	20008
1PH8133-2xF2x-xxxx	200	20009
1PH8133-2xG2x-xxxx	200	20010
1PH8133-2xL0x-xxxx	200	20011
1PH8133-2xL1x-xxxx	200	20012
1PH8135-2xF0x-xxxx	200	20013
1PH8135-2xF1x-xxxx	200	20014
1PH8135-2xF2x-xxxx	200	20015
1PH8135-2xG0x-xxxx	200	20016
1PH8135-2xG1x-xxxx	200	20017
1PH8135-2xG2x-xxxx	200	20018
1PH8137-2xF0x-xxxx	200	20019

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

Tabella A-3 Codice motore per motori sincroni, seguito

N. di ordinazione	Tipo di motore (p0300)	Codice motore (p0301)
1PH8137-2xF1x-xxxx	200	20020
1PH8137-2xF2x-xxxx	200	20021
1PH8137-2xG2x-xxxx	200	20022
1PH8137-2xL0x-xxxx	200	20023
1PH8137-2xL1x-xxxx	200	20024
1PH8137-2xM0x-xxxx	200	20025
1PH8137-2xM1x-xxxx	200	20026
1PH8138-2xF2x-xxxx	200	20027
1PH8138-2xG2x-xxxx	200	20028
1PH8164-2xF2x-xxxx	200	20049
1PH8164-2xG2x-xxxx	200	20050
1PH8164-2xL2x-xxxx	200	20051
1PH8164-2xM2x-xxxx	200	20052
1PH8165-2xF0x-xxxx	200	20053
1PH8165-2xF1x-xxxx	200	20054
1PH8165-2xL0x-xxxx	200	20055
1PH8165-2xL1x-xxxx	200	20056
1PH8166-2xF2x-xxxx	200	20057
1PH8166-2xG2x-xxxx	200	20058
1PH8166-2xL2x-xxxx	200	20059
1PH8166-2xM2x-xxxx	200	20060
1PH8167-2xF0x-xxxx	200	20061
1PH8167-2xF1x-xxxx	200	20062
1PH8167-2xG0x-xxxx	200	20063
1PH8167-2xG1x-xxxx	200	20064
1PH8167-2xL0x-xxxx	200	20068
1PH8167-2xL1x-xxxx	200	20069
1PH8168-2xF2x-xxxx	200	20065
1PH8168-2xG2x-xxxx	200	20066
1PH8168-2xL2x-xxxx	200	20067
1PH8184-2xC2x-xxxx	200	20029
1PH8184-2xD2x-xxxx	200	20030
1PH8184-2xF2x-xxxx	200	20031
1PH8184-2xL2x-xxxx	200	20032
1PH8186-2xC2x-xxxx	200	20033

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

Tabella A-3 Codice motore per motori sincroni, seguito

N. di ordinazione	Tipo di motore (p0300)	Codice motore (p0301)
1PH8186-2xD2x-xxxx	200	20034
1PH8186-2xF1x-xxxx	200	20070
1PH8186-2xF2x-xxxx	200	20035
1PH8186-2xL2x-xxxx	200	20036
1PH8224-2xC2x-xxxx	200	20037
1PH8224-2xD2x-xxxx	200	20038
1PH8224-2xF2x-xxxx	200	20039
1PH8224-2xL2x-xxxx	200	20040
1PH8226-2xC2x-xxxx	200	20041
1PH8226-2xD2x-xxxx	200	20042
1PH8226-2xF2x-xxxx	200	20043
1PH8226-2xL2x-xxxx	200	20044
1PH8228-2XC2x-xxxx	200	20045
1PH8228-2xD2x-xxxx	200	20046
1PH8228-2xF2x-xxxx	200	20047
1PH8228-2xL2x-xxxx	200	20048

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

A.2.2 Codice encoder

Encoder 1FK6

Tabella A-4 Codice encoder per encoder 1FK6

N. di ordinazione	Codice encoder (p0400)	Nota
1FK6xxx-xxxxx-xAxx	2001	-
1FK6xxx-xxxxx-xExx	2051	-
1FK6xxx-xxxxx-xGxx	2052	-
1FK6xxx-xxxxx-xHxx	2053	-
1FK6xxx-xxxxx-xJxx	2054	-
1FK6xxx-xxxxx-xSxx	1002 1003 1004	4p (2-speed) 6p (3-speed) 8p (4-speed) Il numero di poli del resolver corrisponde a quello del motore (vedere il catalogo).
1FK6xxx-xxxxx-xTxx	1001	-

Encoder 1FK7

Tabella A-5 Codice encoder per encoder 1FK7

N. di ordinazione	Codice encoder (p0400)	Nota
1FK7xxx-xxxxx-xAxx	2001	-
1FK7xxx-xxxxx-xExx	2051	-
1FK7xxx-xxxxx-xGxx	2052	-
1FK7xxx-xxxxx-xHxx	2053	-
1FK7xxx-xxxxx-xJxx	2054	-
1FK7xxx-xxxxx-xSxx	1002 1003 1004	4p (2-speed) 6p (3-speed) 8p (4-speed) Il numero di poli del resolver corrisponde a quello del motore (vedere il catalogo).
1FK7xxx-xxxxx-xTxx	1001	-

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

Encoder 1TF6

Tabella A-6 Codice encoder per encoder 1FT6

N. di ordinazione	Codice encoder (p0400)	Nota
1FT6xxx-xxxxx-xAxx	2001	-
1FT6xxx-xxxxx-xExx	2051	-
1FT6xxx-xxxxx-xHxx	2053	-
1FT6xxx-4xxxx-xSxx	1002	4p (2-speed)
1FT6xxx-6xxxx-xSxx	1003	6p (3-speed)
1FT6xxx-8xxxx-xSxx	1004	8p (4-speed)
1FT6xxx-xxxxx-xTxx	1001	-

Encoder 1PH4

Tabella A-7 Codice encoder per encoder 1PH4

N. di ordinazione	Codice encoder (p0400)	Nota
1PH4xxx-xNxxx-xxxx	2002	-

Encoder 1PH7

Tabella A-8 Codice encoder per encoder 1PH7

N. di ordinazione	Codice encoder (p0400)	Nota
1PH7xxx-xExxx-xxxx	2051	-
1PH7xxx-xHxxx-xxxx	3002	-
1PH7xxx-xJxxx-xxxx	3003	-
1PH7xxx-xMxxx-xxxx	2001	-
1PH7xxx-xNxxx-xxxx	2002	-
1PH7xxx-xRxxx-xxxx	1001	-

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

Indice delle abbreviazioni

B

Nota:

Questo indice riporta le abbreviazioni utilizzate per tutta la famiglia di azionamenti SINAMICS con la relativa spiegazione.

Abbreviazione	Derivazione dell'abbreviazione	Significato
A		
A...	Allarme	Avviso
AC	Alternating Current	Corrente alternata
ADC	Analog-Digital-Converter	Convertitore analogico-digitale
AI	Analog Input	Ingresso analogico
AIM	Active Interface Module	Active Interface Module
ALM	Active Line Module	Active Line Module
AO	Analog Output	Uscita analogica
AOP	Advanced Operator Panel	Advanced Operator Panel
APC	Advanced Positioning Control	Advanced Positioning Control
AR	Automatic Restart	Modo automatico di riavviamento
ASC	Armature Short-Circuit	Cortocircuito dell'indotto
ASCII	American Standard Code for Information Interchange	Codice standard americano per lo scambio di informazioni
ASM	Motore asincrono	Motore asincrono
B		
BB	Condizione operativa	Condizione operativa
BERO	-	Interruttore di prossimità senza contatto
BI	Binector Input	Ingresso binettore
BIA	Berufsgenossenschaftliches Institut für Arbeitssicherheit	Istituto Tedesco per la Sicurezza sul Lavoro
BICO	Binector Connector Technology	Tecnologia binettore - connettore
BLM	Basic Line Module	Basic Line Module
BO	Binector Output	Uscita binettore
BOP	Basic Operator Panel	Basic Operator Panel
C		
C	Capacitance	Capacità
C...	-	Messaggio Safety
CAN	Controller Area Network	Sistema di bus seriale

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

Abbreviazione	Derivazione dell'abbreviazione	Significato
CBC	Communication Board CAN	Unità di comunicazione CAN
CD	Compact Disc	Compact Disc
CDS	Command Data Set	Set di dati di comando
CF Card	CompactFlash Card	Scheda di memoria CompactFlash
CI	Connector Input	Ingresso connettore
CLC	Clearance Control	Regolazione della distanza
CNC	Computer Numerical Control	Controllo numerico computerizzato
CO	Connector Output	Uscita connettore
CO/BO	Connector Output/Binector Output	Uscita connettore/binettore
COB-ID	CAN Object-Identification	CAN Object-Identification
COM	Common contact of a change-over relay	Contatto intermedio di un contatto di commutazione
COMM	Commissioning	Messa in servizio
CP	Communication Processor	Processore di comunicazione
CPU	Central Processing Unit	Unità di elaborazione centrale
CRC	Cyclic Redundancy Check	Prova ciclica di ridondanza
CSM	Control Supply Module	Control Supply Module
CU	Control Unit	Control Unit
CUA	Control Unit Adapter	Control Unit Adapter
CUD	Control Unit DC MASTER	Control Unit DC MASTER
D		
DAC	Digital-Analog-Converter	Convertitore digitale-analogico
DC	Direct Current	Corrente continua
DCB	Drive Control Block	Drive Control Block
DCBRK	DC Brake	Freno a corrente continua
DCC	Drive Control Chart	Drive Control Chart
DCN	Direct Current Negative	Corrente continua negativa
DCP	Direct Current Positive	Corrente continua positiva
DDS	Drive Data Set	Set di dati di azionamento
DI	Digital Input	Ingresso digitale
DI/DO	Digital Input /Digital Output	Ingresso/uscita digitale bidirezionale
DMC	DRIVE-CLiQ Hub Module Cabinet	DRIVE-CLiQ Hub Module Cabinet
DME	DRIVE-CLiQ Hub Module External	DRIVE-CLiQ Hub Module External
DO	Digital Output	Uscita digitale
DO	Drive Object	Oggetto di azionamento
DP	Decentralized Peripherals	Periferia decentrata
DPRAM	Dual Ported Random Access Memory	Memoria con accesso Dual Port
DRAM	Dynamic Random Access Memory	Memoria dinamica
DRIVE-CLiQ	Drive Component Link with IQ	Drive Component Link with IQ (Drive Component Link con IQ)
DSC	Dynamic Servo Control	Dynamic Servo Control
DTC	Digital Time Clock	Temporizzatore

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

Abbreviazione	Derivazione dell'abbreviazione	Significato
E		
EASC	External Armature Short-Circuit	Cortocircuito esterno dell'indotto
EDS	Encoder Data Set	Set di dati dell'encoder
ESD	Electrostatic Sensitive Devices	Componenti sensibili alle scariche elettrostatiche
ELCB	Earth Leakage Circuit Breaker	Interruttore automatico differenziale
ELP	Earth Leakage Protection	Sorveglianza dispersione verso terra
EMC	Electromagnetic Compatibility	Compatibilità elettromagnetica
EMF	Electromagnetic Force	Forza elettromagnetica
FEM	Forza elettromagnetica	Forza elettromagnetica
EMC	Electromagnetic Compatibility	Compatibilità elettromagnetica
EN	European Norm	Norma europea
EnDat	Encoder-Data-Interface	Interfaccia encoder
EP	Enable Pulses	Abilitazione impulsi
EPOS	Einfachpositionierer (ted.)	Posizionatore semplice
ES	Engineering System	Engineering System
ESB	Ersatzschaltbild (ted.)	Circuito equivalente
ESD	Electrostatic Sensitive Devices	Componenti sensibili alle scariche elettrostatiche
ESR	Extended Stop and Retract	Funzione ampliata di arresto e svincolo
F		
F...	Fault	Anomalia
FAQ	Frequently Asked Questions	Domande frequenti
FBL	Free Blocks	Blocchi funzionali liberi
FCC	Function Control Chart	Function Control Chart
FCC	Flux Current Control	Regolazione della corrente di magnetizzazione
FD	Function Diagram	Schema logico
F-DI	Failsafe Digital Input	Ingresso digitale fail-safe
F-DO	Failsafe Digital Output	Uscita digitale fail-safe
FEM	Fremderregter Synchronmotor (ted.)	Motore sincrono ad eccitazione esterna
FEPROM	Flash EPROM	Memoria di scrittura e di lettura non volatile
FG	Function Generator	Generatore di funzioni
FI	-	Corrente di guasto
FOC	Fiber-Optic Cable	Conduttore in fibra ottica
FP	Funktionsplan (ted.)	Schema logico
FPGA	Field Programmable Gate Array	Field Programmable Gate Array
FW	Firmware	Firmware
G		
GB	Gigabyte	Gigabyte
GC	Global Control	Global-Control-Telegramm (telegramma broadcast)

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

Abbreviazione	Derivazione dell'abbreviazione	Significato
GND	Ground	Potenziale di riferimento per tutte le tensioni di segnale e di esercizio, definito in genere con 0 V (o anche M)
GSD	Gerätestammdatei (ted.)	File base dell'apparecchiatura: descrive le caratteristiche di uno slave PROFIBUS
GSV	Gate Supply Voltage	Gate Supply Voltage
GUID	Globally Unique Identifier	Globally Unique Identifier
H		
HF	High frequency	Alta frequenza
HFD	Hochfrequenzdrossel (ted.)	Bobina ad alta frequenza
GdR	Generatore di rampa	Generatore di rampa
HMI	Human Machine Interface	Interfaccia uomo - macchina
HTL	High Threshold-Logic	Logica con soglia di disturbo elevata
HW	Hardware	Hardware
I		
in. prep.	in preparazione	In preparazione: questa caratteristica al momento non è disponibile
I/O	Input/Output	Ingresso/uscita
I2C	Inter-Integrated Circuit	Bus dati seriale interno
IASC	Internal Armature Short-Circuit	Cortocircuito interno dell'indotto
MIS	Messa in servizio	Messa in servizio
ID	Identifier	Identificazione
IE	Industrial Ethernet	Industrial Ethernet
IEC	International Electrotechnical Commission	Ente normativo internazionale per l'elettro-tecnica
IF	Interface	Interfaccia
IGBT	Insulated Gate Bipolar Transistor	Transistor bipolare con elettrodo di comando isolato
IGCT	Integrated Gate-Controlled Thyristor	Interruttore automatico a semiconduttore con elettrodo di comando integrato
IL	Impulslöschung (ted.)	Cancellazione impulsi
IP	Internet Protocol	Protocollo Internet
IPO	Interpolator	Interpolatore
IT	Isolé Terré	Rete di alimentazione in corrente trifase non collegata a terra
IVP	Internal Voltage Protection	Protezione da tensione interna
J		
JOG	Jogging	Funzionamento a impulsi
K		
KDV	Kreuzweiser Datenvergleich (ted.)	Confronto incrociato dei dati
KIP	Kinetische Pufferung (ted.)	Bufferizzazione cinetica
Kp	-	Guadagno proporzionale
KTY	-	Sensore di temperatura speciale

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

Abbreviazione	Derivazione dell'abbreviazione	Significato
L		
L	-	Simbolo dell'induttanza
LED	Light Emitting Diode	Diodo luminoso
LIN	Motore lineare	Motore lineare
LR	Lageregler (ted.)	Regolatore di posizione
LSB	Least Significant Bit	Bit meno significativo
LSC	Line-Side Converter	Convertitore di rete
LSS	Line-Side Switch	Interruttore di rete
LU	Length Unit	Unità di lunghezza
FO	Fibra ottica	Conduttore in fibra ottica
M		
M	-	Simbolo della coppia o momento torcente
M	Massa	Potenziale di riferimento per tutte le tensioni di segnale e di esercizio, definito in genere con 0 V (o anche GND)
MB	Megabyte	Megabyte
MCC	Motion Control Chart	Motion Control Chart
MDI	Manual Data Input	Immissione manuale dei dati
MDS	Motor Data Set	Set di dati del motore
MLFB	Maschinenlesbare Fabrikatebezeichnung (ted.)	Denominazione del prodotto leggibile a macchina
MMC	Man Machine Communication	Comunicazione uomo-macchina
MMC	Micro Memory card	Scheda di memoria Micro Memory
MSB	Most Significant Bit	Bit più significativo
MSC	Motor-Side Converter	Convertitore motore
MSCY_C1	Master Slave Cycle Class 1	Comunicazione ciclica tra master (classe 1) e slave
MSR	Motorstromrichter (ted.)	Convertitore motore
MT	Messtaster (ted.)	Tastatore di misura
N		
N. C.	Not Connected	Non collegato
N...	No Report	Nessun messaggio o messaggio interno
NAMUR	Normativa per tecniche di misurazione e regolazione nell'industria chimica	Normativa per tecniche di misurazione e regolazione nell'industria chimica
NC	Normally Closed (contact)	Contatto normalmente chiuso
NC	Numerical Control	Controllo numerico
NEMA	National Electrical Manufacturers Association	Comitato normativo statunitense
NM	Nullmarke (ted.)	Tacca di zero
NO	Normally Open (contact)	Contatto NA (normalmente aperto)
NSR	Netzstromrichter (ted.)	Convertitore di rete
NVRAM	Non-Volatile Random Access Memory	Memoria di lettura e scrittura non volatile

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

Abbreviazione	Derivazione dell'abbreviazione	Significato
O		
OA	Open Architecture	Open Architecture
OC	Operating Condition	Condizione operativa
OEM	Original Equipment Manufacturer	Original Equipment Manufacturer
OLP	Optical Link Plug	Connettore di bus per cavo in fibra ottica
OMI	Option Module Interface	Option Module Interface
P		
p...	-	Parametri di impostazione
P1	Processor 1	Processore 1
P2	Processor 2	Processore 2
PB	PROFIBUS	PROFIBUS
PcCtrl	PC Control	Priorità di controllo per il master
PD	PROFIdrive	PROFIdrive
PDS	Power unit Data Set	Set di dati della parte di potenza
PE	Protective Earth	Terra di protezione
PELV	Protective Extra Low Voltage	Bassissima tensione di protezione
PEM	Permanenterregter Synchronmotor (ted.)	Motore sincrono ad eccitazione permanente
PG	Programmiergerät (ted.)	Dispositivo di programmazione
PI	Proportional Integral	Proportional Integral
PID	Proportional Integral Differential	Proportional Integral Differential
PLC	Programmable Logical Controller	Controllore logico programmabile
PLL	Phase Locked Loop	Phase Locked Loop
PN	PROFINET	PROFINET
PNO	Consorzio PROFIBUS	Consorzio PROFIBUS
PPI	Point to Point Interface	Interfaccia punto a punto
PRBS	Pseudo Random Binary Signal	Rumore bianco
PROFIBUS	Process Field Bus	Bus dati seriale
PS	Power Supply	Alimentazione
PSA	Power Stack Adapter	Power Stack Adapter
PTC	Positive Temperature Coefficient	Coefficiente di temperatura positivo
PTP	Point To Point	Punto a punto
PWM	Pulse Width Modulation	Modulazione in ampiezza
PZD	Prozessdaten (ted.)	Dati di processo
Q		
R		
r...	-	Parametri di supervisione (solo lettura)
RAM	Random Access Memory	Memoria di lettura e scrittura
RCCB	Residual Current Circuit Breaker	Interruttore automatico differenziale
RCD	Residual Current Device	Interruttore automatico differenziale
RCM	Residual Current Monitor	Relè differenziale
RFG	Ramp-Function Generator	Generatore di rampa

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

Abbreviazione	Derivazione dell'abbreviazione	Significato
RJ45	Registered Jack 45	Sigla di un tipo di connettore a 8 poli utilizzato per la trasmissione dati con cavi in rame multifilari schermati o non schermati
RKA	Rückkühlanlage (ted.)	Impianto di raffreddamento
RO	Read Only	Sola lettura
RPDO	Receive Process Data Object	Receive Process Data Object
RS232	Recommended Standard 232	Interfaccia standard per la trasmissione dati seriale via cavo tra un dispositivo di trasmissione e uno di ricezione (definita anche EIA232)
RS485	Recommended Standard 485	Interfaccia standard per un sistema di bus differenziale, parallelo e/o seriale via cavo (trasmissione dati tra più trasmettitori e ricevitori, definita anche EIA485)
RTC	Real Time Clock	Orologio di tempo reale
RZA	Raumzeigerapproximation (ted.)	Approssimazione vettoriale nello spazio
S		
S1	-	Servizio continuo
S3	-	Funzionamento intermittente
SAM	Safe Acceleration Monitor	Sorveglianza sicura dell'accelerazione
SBC	Safe Brake Control	Comando freni sicuro
SBH	Sicherer Betriebshalt (ted.)	Arresto operativo sicuro
SBR	Safe Brake Ramp	Sorveglianza rampa di frenatura sicura
SCA	Safe Cam	Camma sicura
SD Card	SecureDigital Card	Scheda di memoria SecureDigital
SDI	Safe Direction	Direzione di movimento sicura
SE	Sicherer Software-Endschalter (ted.)	Finecorsa software sicuro
SG	Sicher reduzierte Geschwindigkeit (ted.)	Velocità ridotta sicura
SGA	Sicherheitsgerichteter Ausgang (ted.)	Uscita fail-safe
SGE	Sicherheitsgerichteter Eingang (ted.)	Ingresso fail-safe
SH	Sicherer Halt (ted.)	Arresto sicuro
SI	Safety Integrated	Safety Integrated
SIL	Safety Integrity Level	Grado di integrità della sicurezza
SLM	Smart Line Module	Smart Line Module
SLP	Safely-Limited Position	Posizione limitata sicura
SLS	Safely Limited Speed	Velocità ridotta sicura
SLVC	Sensorless Vector Control	Regolazione vettoriale senza encoder
SM	Sensor Module	Sensor Module
SMC	Sensor Module Cabinet	Sensor Module Cabinet
SME	Sensor Module External	Sensor Module External
SMI	SINAMICS Sensor Module Integrated	SINAMICS Sensor Module Integrated
SN	Sicherer Software-Nocken	Camma software sicura
SOS	Safe Operating Stop	Arresto operativo sicuro

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

Abbreviazione	Derivazione dell'abbreviazione	Significato
SP	Service Pack	Service Pack
SPC	Setpoint Channel	Canale del valore di riferimento
SPI	Serial Peripheral Interface	Interfaccia seriale per il collegamento della periferia
PLC	Programmable Logical Controller	Controllore logico programmabile
SS1	Safe Stop 1	Arresto sicuro 1 (con sorveglianza di tempo e rampa)
SS2	Safe Stop 2	Arresto sicuro 2
SSI	Synchronous Serial Interface	Interfaccia seriale sincrona
SSM	Safe Speed Monitor	Conferma sicura della sorveglianza di velocità
SSP	SINAMICS Support Package	SINAMICS Support Package
STO	Safe Torque Off	Coppia disinserita con sicurezza
STW	Steuerwort (ted.)	Parola di comando
T		
TB	Terminal Board	Terminal Board
TIA	Totally Integrated Automation	Totally Integrated Automation
TM	Terminal Module	Terminal Module
TN	Terre Neutre	Rete di alimentazione trifase collegata a terra
Tn	-	Tempo dell'azione integratrice
TPDO	Transmit Process Data Object	Transmit Process Data Object
TT	Terre Terre	Rete di alimentazione trifase collegata a terra
TTL	Transistor-Transistor Logic	Logica transistor-transistor
Tv	-	Anticipo
U		
UL	Underwriters Laboratories Inc.	Underwriters Laboratories Inc.
UPS	Uninterruptible Power Supply	Alimentazione di corrente esente da interruzioni
UPS	Uninterruptible Power Supply	Gruppo di continuità
UTC	Universal Time Coordinated	Ora universale coordinata
V		
VC	Vector Control	Regolazione vettoriale
Vdc	-	Tensione del circuito intermedio
VdcN	-	Tensione del circuito intermedio negativa
VdcP	-	Tensione del circuito intermedio positiva
VDE	Verband Deutscher Elektrotechniker	Associazione Elettrotecnici Tedeschi
VDI	Verein Deutscher Ingenieure	Associazione Ingegneri Tedeschi
VPM	Voltage Protection Module	Voltage Protection Module
Vpp	Volt peak to peak	Volt picco-picco
VSM	Voltage Sensing Module	Voltage Sensing Module
W		

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

Abbreviazione	Derivazione dell'abbreviazione	Significato
WEA	Wiedereinschaltautomatik (ted.)	Modo automatico di riavviamento
WZM	Werkzeugmaschine (ted.)	Macchina utensile
X		
XML	Extensible Markup Language	Linguaggio grafico ampliabile (linguaggio standard per il Web-Publishing e la gestione dei documenti)
Y		
Z		
CI	Circuito intermedio	Circuito intermedio
ZM	Zero Mark	Tacca di zero
ZSW	Zustandswort (ted.)	Parola di stato

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

Indice analitico

C

Numeri

1020
Spiegazione dei simboli (parte 1), 2-766
1021
Spiegazione dei simboli (parte 2), 2-767
1022
Spiegazione dei simboli (parte 3), 2-768
1030
Uso della tecnica BICO, 2-769
1510
Morsetti di ingresso/uscita CU305, 2-771
1520
PROFIdrive, 2-772
1530
Parole di comando/stato interne, set di dati, 2-773
1550
Canale del valore di riferimento, 2-774
1580
Valutazione encoder servoregolazione (posizione, velocità, temperatura), 2-775
1590
Servoregolazione regolazione numero di giri e controllo-V/f, 2-776
1610
Servoregolazione formazione dei limiti di coppia, 2-777
1630
Servoregolazione regolazione di corrente, 2-778
1750
Sorveglianze, anomalie, avvisi, 2-779
2020
CU305 Ingressi digitali con separazione del potenziale (DI 0 ... DI 3), 2-781
2021
CU305 Ingressi digitali con separazione del potenziale (DI 16 ... DI 19), 2-782
2022
CU305 Ingressi digitali con separazione del potenziale (DI 20 ... DI 22), 2-783
2030
CU305 Ingressi e uscite digitali bidirezionali (DI/DO 8 ... DI/DO 9), 2-784
2031
CU305 Ingressi e uscite digitali bidirezionali (DI/DO 10 ... DI/DO 11), 2-785
2038
CU305 uscita digitale (DO 16), 2-786
2040
CU305 Ingresso analogico (AI), 2-787
2410
PROFIBUS (PB), indirizzi e diagnostica, 2-790
2420
Telegrammi standard e dati di processo, 2-791
2422
Telegrammi e dati di processo specifici del costruttore, 2-792
2424
Telegrammi specifici del costruttore/liberi e dati di processo, 2-793
2439
Segnali di ricezione PZD Interconnessione specifica per profilo, 2-794
2440
Segnali di ricezione PZD Interconnessione specifica del costruttore, 2-795
2442
Parola di comando STW1 Interconnessione (p2038 = 0), 2-796
2443
Parola di comando STW1 Interconnessione (p2038 = 1), 2-797

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

2444
Parola di comando STW2 Interconnessione (p2038 = 0), 2-798
2445
Parola di comando STW2 Interconnessione (p2038 = 1), 2-799
2449
Segnali di trasmissione PZD Interconnessione specifica per profilo, 2-800
2450
Segnali di trasmissione PZD Interconnessione specifica del costruttore, 2-801
2452
Parola di stato ZSW1 Interconnessione (p2038 = 0), 2-802
2453
Parola di stato ZSW1 Interconnessione (p2038 = 1), 2-803
2454
Parola di stato ZSW2 Interconnessione (p2038 = 0), 2-804
2455
Parola di stato ZSW2 Interconnessione (p2038 = 1), 2-805
2456
Parola di stato MELDW Interconnessione, 2-806
2462
PosSTW Parola di comando di pos. Interconnessione (r0108.4 = 1), 2-807
2463
POS_STW1 Parola di comando posizionamento 1 Interconnessione (r0108.4 = 1), 2-808
2464
POS_STW2 Parola di comando posizionamento 2 Interconnessione (r0108.4 = 1), 2-809
2466
POS_ZSW1 Parola di stato posizionamento 1 Interconnessione (r0108.4 = 1), 2-810
2467
POS_ZSW2 Parola di stato posizionamento 2 Interconnessione (r0108.4 = 1), 2-811
2468
IF1 Telegramma di ricezione Interconnessione libera via BICO (p0922 = 999), 2-812
2470
IF1 Telegramma di invio Interconnessione libera via BICO (p0922 = 999), 2-813
2472
IF1 Interconnessione libera parole di stato, 2-814
2475
STW1 Parola di comando 1 Interconnessione (r0108.4 = 1), 2-815
2476
SATZANW-Pos Interconnessione selezione blocco (r0108.4 = 1), 2-816
2479
Interconnessione parola di stato 1 ZSW1 (r0108.4 = 1), 2-817
2480
Modalità MDI Interconnessione (r0108.4 = 1), 2-818
2481
IF1 Telegramma di ricezione Interconnessione libera via BICO (p0922 = 999), 2-819
2483
IF1 Telegramma di invio Interconnessione libera via BICO (p0922 = 999), 2-820
2495
Parola di comando CU_STW Interconnessione Control Unit, 2-821
2496
Parola di stato CU_ZSW Interconnessione Control Unit, 2-822
2497
Interconnessione A_DIGITAL, 2-823
2498
Interconnessione E_DIGITAL, 2-824
2501
Parola di comando controllo sequenziale, 2-826
2503
Parola di stato, controllo sequenziale, 2-827
2505
Parola di comando canale del valore di riferimento, 2-828
2520
Parola di comando regolatore del numero di giri, 2-829
2522
Parola di stato regolatore del numero di giri, 2-830
2526
Parola di stato regolazione, 2-831

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

2530
Parola di stato regolazione di corrente, 2-832
2534
Parola di stato sorveglianze 1, 2-833
2536
Parola di stato sorveglianze 2, 2-834
2537
Parola di stato sorveglianze 3, 2-835
2546
Parola di comando anomalie/avvisi, 2-836
2548
Parola di stato anomalie/avvisi 1 e 2, 2-837
2610
Unità di controllo, 2-839
2634
Abilitazioni mancanti, attivazione contattore di rete, 2-840
2701
Comando freni semplice (r0108.14 = 0), 2-842
2704
Comando freni esteso, riconoscimento di fermo (r0108.14 = 1), 2-843
2707
Comando freni esteso, apertura/chiusura del freno (r0108.14 = 1), 2-844
2711
Comando freni esteso, uscite di segnale (r0108.14 = 1), 2-845
2800
Basic Functions, gestore dei parametri, 2-847
2802
Basic Functions, sorveglianze e anomalie/avvisi, 2-848
2804
Basic Functions, parole di stato, 2-849
2810
Basic Functions, STO (Safe Torque Off)/SS1 (Safe Stop 1), 2-850
2811
Basic Functions, STO (Safe Torque Off), cancellazione impulsi sicura, 2-851
2814
Basic Functions, SBC (Safe Brake Control), 2-852
2820
Extended Functions, SLS (Safely-Limited Speed), 2-853
2825
Extended Functions, SS1, SS2, SOS, STOP interno B, C, D, F, 2-854
2840
Extended Functions, Parola di comando e parola di stato, 2-855
2846
Extended Functions, Gestore dei parametri, 2-856
2850
Extended Functions (F-DI 0 ... F-DI 2), 2-857
2853
Extended Functions (F-DO/ 0), 2-858
2855
Extended Functions, interfaccia di comando, 2-859
2856
Extended Functions, selezione Safe State, 2-860
2857
Extended Functions, assegnazione (F-DO 0), 2-861
2858
Extended Functions, comando tramite PROFIsafe (p9601.2 = p9601.3 = 1), 2-862
2860
Extended Functions, SSM (Safe Speed Monitor), 2-863
2861
Extended Functions, SDI (Safe Direction), 2-864
3010
Valori di riferimento fissi del numero di giri, 2-866
3020
Potenziometro motore, 2-867
3030
Valore di riferimento principale/aggiuntivo, scala del valore di riferimento, JOG, 2-868
3040
Limitazione di direzione e inversione di direzione, 2-869
3050
Bande di arresto e limitazioni del numero di giri, 2-870
3060
Generatore di rampa semplice, 2-871
3070
Generatore di rampa esteso, 2-872

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

3080
Selezione, parola di stato, inseguimento del generatore di rampa, 2-873
3095
Formazione dei limiti di velocità (r0108.8 = 0), 2-875
3610
Modo operativo Funzionamento a impulsi (r0108.4 = 1), 2-877
3612
Modo operativo Ricerca del punto di riferimento (r0108.4 = 1) (p2597 = segnale-0), 2-878
3614
Modalità Ricerca del punto di riferimento al volo (r0108.4 = 1) (p2597 = segnale 1), 2-879
3615
Modo operativo Blocchi di movimento Cambio blocco esterno (r0108.4 = 1), 2-880
3616
Modo operativo Blocchi di movimento (r0108.4 = 1), 2-881
3617
Posizionamento su riscontro fisso (r0108.4 = 1), 2-882
3618
Modo operativo Impostazione diretta del valore di riferimento/MDI, valori dinamici (r0108.4 = 1), 2-883
3620
Modo operativo Impostazione diretta del valore di riferimento/MDI (r0108.4 = 1), 2-884
3625
Controllo dei modi operativi (r0108.4 = 1), 2-885
3630
Limitazioni del campo di movimento (r0108.4 = 1), 2-886
3635
Interpolatore (r0108.4 = 1), 2-887
3640
Parola di comando selezione blocco/selezione MDI (r0108.4 = 1), 2-888
3645
Parola di stato 1 (r0108.3 = 1, r0108.4 = 1), 2-889
3646
Parola di stato 2 (r0108.3 = 1, r0108.4 = 1), 2-890
3650
Parola di stato Blocco di movimento attivo/MDI attivo (r0108.4 = 1), 2-891
4010
Preparazione del valore attuale di posizione (r0108.3 = 1), 2-893
4015
Regolatore di posizione (r0108.3 = 1), 2-894
4020
Sorveglianza di fermo/di posizionamento (r0108.3 = 1), 2-895
4025
Sorveglianza dinamica dell'errore di inseguimento, programmatori a camme (r0108.3= 1), 2-896
4704
Rilevamento di posizione e temperatura encoder 1 ... 2, 2-898
4710
Rilevamento valore attuale n. di giri e posizione dei poli dell'encoder motore (encoder 1), 2-899
4720
Interfaccia encoder, segnali di ricezione encoder 1 ... 2, 2-900
4730
Interfaccia encoder, segnali di invio encoder 1 ... 2, 2-901
4735
Ricerca tacca riferimento con tacca di zero ausiliaria encoder 1, 2-902
4740
Analisi del tastatore di misura, memoria dei valori di misura encoder 1 ... 2, 2-903
5020
Filtro del valore di riferimento di velocità e precomando di velocità, 2-905
5030
Modello di riferimento / simmetrizzazione di precomando / limitazione del numero di giri, 2-906
5040
Regolatore del numero di giri con encoder, 2-907
5042
Regolatore del numero di giri, precomando coppia-velocità con encoder (p1402 = 1), 2-908
5050
Adattamento Kp_n/Tn_n, 2-909

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

5060
Valore di riferimento della coppia, commutazione del tipo di regolazione, 2-910
5210
Regolatore di velocità senza encoder, 2-911
5300
Controllo V/f per diagnostica, 2-912
5301
Funzione di segnalazione variabile, 2-913
5490
Configurazione regolazione numero di giri, 2-914
5610
Limitazione/riduzione/interpolatore della coppia, 2-915
5620
Limite coppia motorio/generatorio, 2-916
5630
Limite coppia superiore/inferiore, 2-917
5640
Commutazione di modalità, limitazione di potenza/corrente, 2-918
5650
Regolatore Vdc_max e regolatore Vdc_min, 2-919
5710
Filtro valore di riferimento di corrente, 2-920
5714
Regolatore Iq e Id, 2-921
5722
Impostazione flusso/corrente di campo, riduzione flusso, regolatore flusso, 2-922
5730
Interfaccia con il Motor Module (segnali di comando, valori attuali di corrente), 2-923
7014
Cortocircuito esterno dell'indotto (EASC, p0300 = 2xx o 4xx), 2-925
7017
Freno a corrente continua (p0300 = 1xx), 2-926
7200
Generalità, 2-928
7210
AND (blocco funzionale AND con 4 ingressi), 2-929
7212
OR (blocco funzionale OR con 4 ingressi), 2-930
7214
XOR (blocco funzionale XOR con 4 ingressi), 2-931
7216
NOT (invertitore), 2-932
7220
ADD (addizionatore con 4 ingressi), SUB (sottrattore), 2-933
7222
MUL (moltiplicatore), DIV (divisore), 2-934
7224
AVA (generatore valore assoluto), 2-935
7230
MFP (generatore impulsi), PCL (riduttore impulsi), 2-936
7232
PDE (ritardatore di chiusura), PFF (ritardatore di apertura), 2-937
7234
PST (prolungatore impulsi), 2-938
7240
RSR (RS-Flip-Flop), DFR (D-Flip-Flop), 2-939
7250
BSW (commutatore binario), NSW (commutatore numerico), 2-940
7260
LIM (limitatore), 2-941
7262
PT1 (blocco di livellamento), 2-942
7264
INT (integratore), DIF (blocco differenziatore), 2-943
7270
LVM (segnalatore di valore limite doppio con isteresi), 2-944
7950
Valori fissi (r0108.16 = 1), 2-946
7951
Valori fissi, selezione diretta (p2216 = 1), 2-947
7954
Potenziometro motore (r0108.16 = 1), 2-948
7958
Regolazione (r0108.16 = 1), 2-949
8010
Segnalazioni del numero di giri 1, 2-951

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

8011
Segnalazioni del numero di giri 2, 2-952
8012
Segnalazioni relative alla coppia, motore bloccato/fuori sincronismo, 2-953
8014
Sorveglianza termica parte di potenza, 2-954
8016
Sorveglianza termica motore, 2-955
8060
Buffer anomalie, 2-957
8065
Buffer avvisi, 2-958
8070
Parola di trigger per anomalie/avvisi (r2129), 2-959
8075
Configurazione di anomalie e avvisi, 2-960
8134
Prese di misura, 2-961
8560
Set di dati di comando (Command Data Set, CDS), 2-963
8565
Set di dati dell'azionamento (Drive Data Set, DDS), 2-964
8570
Set di dati dell'encoder (Encoder Data Set, EDS), 2-965
8575
Set di dati del motore (Motor Data Set, MDS), 2-966
9204
Telegramma di ricezione PDO libero Mapping (p8744 = 2), 2-968
9206
Telegramma di ricezione Predefined Connection Set (p8744 = 1), 2-969
9208
Telegramma di invio PDO Mapping libero (p8744 = 2), 2-970
9210
Telegramma di invio Predefined Connection Set (p8744 = 1), 2-971
9220
Parola di comando CANopen, 2-972
9226
Parola di stato CANopen, 2-973
9912
Interconnessione parola di comando BOP20, 2-975

A

Abilitazioni mancanti
Azionamento, 2-840
Anomalia
Causa, 3-985
Differenza rispetto all'avviso, 3-978
Generalità, 3-978
Intervallo numerico, 3-988
Lista di tutte le anomalie, 3-988
Localizzazione dell'errore, 3-984
Nome, 3-984
Numero, 3-983
Oggetto di azionamento, 3-984
Reazione all'anomalia, 3-979, 3-984
Rimedio, 3-985
Spiegazioni sulla lista, 3-983
Tacitazione, 3-982, 3-984
Valore messaggio, 3-984
Visualizzazione, 3-978
Attivazione contattore di rete, 2-840
Attivo (parametro, C1(x), C2(x), U, T), 1-16
Avvertenze
Hotline, Prefazione-7
Informazioni sul prodotto, Prefazione-6
Technical Support, Prefazione-7
Avvertenze tecniche di sicurezza (parametri), 1-24
Avviso
Causa, 3-985
Differenza rispetto all'anomalia, 3-978
Generalità, 3-978
Intervallo numerico, 3-988
Lista di tutti gli avvisi, 3-988
Localizzazione dell'errore, 3-984
Nome, 3-984
Numero, 3-983
Oggetto di azionamento, 3-984
Rimedio, 3-985
Spiegazioni sulla lista, 3-983
Valore messaggio, 3-984
Visualizzazione, 3-978
Axxxx, 3-983

B

Bande di arresto, 2-865
Basic Operator Panel (BOP), 2-974
BI, ingresso binettore, 1-14
Binector
Input (BI), 1-14
Output (BO), 1-14
Blocchi funzionali liberi, 2-927
BO, uscita binettore, 1-14

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

Buffer anomalie, 2-956
Struttura, 2-957
Buffer avvisi, 2-956
Buffer messaggi, 2-956

C

C1(x) - Stato MIS apparecchio, 1-16
C2(x) - Stato MIS azionamento, 1-16
Calcolati (parametri), 1-17
Campo di bit (parametri), 1-24
Canale del valore di riferimento, 2-865
Canale del valore di riferimento non attivato, 2-874
Cancellazione di anomalie, 3-984
CDS, set di dati di comando (Command Data Set), 1-19, 2-962, 2-963
CI, ingresso connettore, 1-14
CO, uscita connettore, 1-14
CO/BO, uscita connettore/binettore, 1-14
Codice encoder, A-1290
Codice motore, A-1269
Comando freni, 2-841
Commutazione senso rotazione, 2-865
Configurazione dei messaggi, 2-956
Connector
Input (CI), 1-14
Output (CO), 1-14
Control Unit 305 (CU305)
Ingressi digitali, 2-780
Ingressi/uscite digitali, 2-780
Controllo sequenziale, 2-838
Controllo V/f
Servo, 2-912
Convertitore
Binettore-connettore, 2-814
Connettore-binettore, 2-812, 2-819
Cxxxxx, 3-983

D

Data Set, 1-19, 2-962
Command Data Set, CDS, 1-19
Drive Data Set, DDS, 1-19
Encoder Data Set, EDS, 1-19
Motor Data Set, MDS, 1-19
Power unit Data Set, PDS, 1-19
Dati di processo, 2-788
DDS, set di dati di azionamento (Drive Data Set), 1-19, 2-962, 2-964
Descrizione (parametri), 1-24
Destinatari, Prefazione-6
Dichiarazione di conformità CE, Prefazione-7
Dipendenza (parametri), 1-24
DO, oggetto di azionamento, 1-14

E

EDS, set di dati dell'encoder (Encoder Data Set), 1-19, 2-962, 2-965
ENCODER, 3-981

F

Fasi di utilizzo, Prefazione-6
FRENODC, 3-981
Funzionamento a impulsi, 2-865, 2-868
Funzione (parametri), 1-24
Funzione di segnalazione variabile, 2-913
Funzioni tecnologiche, 2-924
Fxxxx, 3-983

G

Generalità
Anomalie e avvisi, 3-978
Parametri, 1-12
sugli schemi logici, 2-765
Generatore di rampa, 2-865
Gruppo P (parametri), 1-20

H

Hotline, Prefazione-7

I

IASC, 3-981
Impostazione di fabbrica, 1-23
Indice
Codice encoder, A-1290
Codice motore, A-1269
Impostazioni di fabbrica, 1-24
Indice delle abbreviazioni, B-1293
Indice generale, Contenudo-9
Parametri, 1-13, 1-24
Schemi logici, indice, 2-758
Tabella ASCII, A-1268
Indice delle abbreviazioni, B-1293
Indirizzo
PROFIBUS, 2-790
Technical Support, Prefazione-7
Informazioni sul prodotto, Prefazione-6
Ingressi digitali
Control Unit 305 (CU305), 2-780
Ingressi/uscite digitali
Control Unit 305 (CU305), 2-780
Interconnessione libera parole di stato, 2-814
Interconnessione libera tramite BICO, 2-788
Interfaccia CANopen, 2-967
Intervallo numerico
Anomalie, 3-988
Avvisi, 3-988
Parametri, 1-26

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

L

Limitazione senso di rotazione, 2-865
Lista
  Abbreviazioni, B-1293
  Anomalie e avvisi, 3-988
  Campi di parametri, 1-26
  Codice encoder, A-1290
  Codice motore, A-1269
  Intervalli numerici dei messaggi, 3-988
  Parametri per set di dati del motore, 1-753
  Parametri per set di dati dell'encoder, 1-751
  Parametri per set di dati della parte di potenza, 1-755
  Parametri per set di dati di azionamento, 1-747
  Parametri per set di dati di comando, 1-745
  Tabella ASCII, A-1268
  Tutti i parametri, 1-29
Lista esperti, 1-23
Livello di accesso (parametri), 1-17

M

MDS, set di dati del motore (Motor Data Set), 1-19, 2-962, 2-966
Modificabile (parametro, C1(x), C2(x), U, T), 1-16
Modulo funzionale, 1-14
Morsetti
  Control Unit 305 (CU305), 2-780
Morsetti d'ingresso
  Control Unit 305 (CU305), 2-780
Morsetti di uscita
  Control Unit 305 (CU305), 2-780

N

Nome
  Anomalia, 3-984
  Avviso, 3-984
  Parametri, 1-14
Non per il tipo di motore, 1-23
Normazione, 1-23
Numero
  Anomalia, 3-983
  Avviso, 3-983
  Parametri, 1-13

O

OFF1, 3-979
OFF1_CON RITARDO, 3-979
OFF2, 3-980
OFF3, 3-980
Oggetto, 1-14
Oggetto di azionamento, 1-14

P

Panoramiche degli schemi logici
  Canale del valore di riferimento, 2-774
  Morsetti di ingresso/uscita CU305, 2-771
  Parole di comando/stato interne, set di dati, 2-773
  PROFIdrive, 2-772
  Servoregolazione formazione dei limiti di coppia, 2-777
  Servoregolazione regolazione di corrente, 2-778
  Servoregolazione regolazione numero di giri e controllo-V/f, 2-776
  Sorveglianze, anomalie, avvisi, 2-779
  Valutazione encoder servoregolazione (posizione, velocità, temperatura), 2-775

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

Parametri
Avvertenze tecniche di sicurezza, 1-24
Calcolati, 1-17
Descrizione, 1-24
Funzione, 1-24
Gruppo P, 1-20
Gruppo unità, 1-20
Indice, 1-13, 1-24
Indice dinamico, 1-19
Intervallo numerico, 1-26
Lista dei parametri per set di dati del motore, 1-753
Lista dei parametri per set di dati della parte di potenza, 1-755
Lista dei parametri per set di dati di azionamento, 1-747
Lista dei parametri per set di dati di comando, 1-745
Lista dei parametri per set di dati encoder, 1-751
Lista di tutti i parametri, 1-29
Lista esperti, 1-23
Livello di accesso, 1-17
Modificabile, 1-16
Nome, 1-14
Nome abbreviato, 1-14
Nome esteso, 1-14
Non per il tipo di motore, 1-23
Normazione, 1-23
Numero, 1-13
Parametri successivi, 1-13
Selezione unità, 1-20
Tipo di dati, 1-18
Unità di misura, 1-20
Valori, 1-24
Parametri di impostazione, 1-13
Parametri di supervisione, 1-13
Parametri successivi, 1-13
Parole di comando, 2-788
Interne, 2-825
Telegrammi standard, 2-788
Parole di comando/stato interne, 2-825
Parole di stato
Interne, 2-825
Telegrammi standard, 2-788
Password per il livello di accesso 4, 1-17
PDS, set di dati della parte di potenza (Power unit Data Set), 1-19, 2-962
Percorso dei segnali negli schemi logici, 2-766
Posizionatore semplice (EPOS), 2-876
Potenziometro motore, 2-865, 2-948
Prese di misura, 2-956
PROFIdrive, 2-788
pxxxx, 1-13

R

Reazione in caso di anomalie, 3-979
Regolatore PID (p0108.16 = 1), 2-945
Regolazione
Regolatore PID, 2-949
Servo, 2-904
Regolazione di posizione, 2-892
Regolazione di velocità
Servo, 2-904
Regolazione vettoriale
Valutazione encoder, 2-897
rxxxx, 1-13

S

Safety Integrated
Basic Functions, 2-846
Extended Functions, 2-846
Schemi logici Basic Operator Panel 20 (BOP20)
Interconnessione BOP20 parola di comando, 2-975
Schemi logici Blocchi funzionali liberi
ADD (addizionatore), 2-933
AND, 2-929
AVA (generatore valore assoluto), 2-935
BSW (commutatore binario), 2-940
DFR (D-Flip-Flop), 2-939
DIF (blocco differenziatore), 2-943
DIV (divisore), 2-934
Generalità, 2-928
INT (integratore), 2-943
LIM (limitatore), 2-941
LVM (segnalatore di valore limite), 2-944
MFP (generatore impulsi), 2-936
MUL (moltiplicatore), 2-934
NOT (invertitore), 2-932
NSW (commutatore numerico), 2-940
OR, 2-930
PCL (riduttore impulsi), 2-936
PDE (ritardatore di chiusura), 2-937
PDF (ritardatore di apertura), 2-937
PST (prolungatore impulsi), 2-938
PT1 (blocco di livellamento), 2-942
RSR (RS-Flip-Flop), 2-939
SUB (sottrattore), 2-933
XOR (OR esclusivo), 2-931

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

Schemi logici Canale del valore di riferimento
Bande di arresto e limitazioni del numero di giri, 2-870
Generatore di rampa (esteso), 2-872
Generatore di rampa (semplice), 2-871
Limitazione di direzione e inversione di direzione, 2-869
Potenziometro motore, 2-867
Selezione, parola di stato inseguimento del generatore di rampa, 2-873
Valore di riferimento principale/aggiuntivo, scala del valore di riferimento, JOG, 2-868
Valori di riferimento fissi del numero di giri, 2-866
Schemi logici Canale del valore di riferimento non attivato
Formazione dei limiti di velocità (r0108.8 = 0), 2-875
Schemi logici Comando freni
Comando freni esteso, apertura/chiusura del freno (r0108.14 = 1), 2-844
Comando freni esteso, riconoscimento di fermo (r0108.14 = 1), 2-843
Comando freni esteso, uscite di segnale (r0108.14 = 1), 2-845
Comando freni semplice (r0108.14 = 0), 2-842
Schemi logici Controllo sequenziale
Abilitazioni mancanti, attivazione contattore di rete, 2-840
Unità di controllo, 2-839
Schemi logici Diagnostica
Buffer anomalie, 2-957
Buffer avvisi, 2-958
Configurazione di anomalie e avvisi, 2-960
Parola di trigger per anomalie/avvisi (r2129), 2-959
Prese di misura, 2-961
Schemi logici Funzioni tecnologiche
Cortocircuito esterno dell'indotto (EASC, p0300 = 2xx o 4xx), 2-925
Freno a corrente continua (p0300 = 1xx), 2-926
Schemi logici Interfaccia CANopen
Parola di comando CANopen, 2-972
Parola di stato CANopen, 2-973
Telegramma di invio PDO Mapping libero (p8744 = 2), 2-970
Telegramma di invio Predefined Connection Set (p8744 = 1), 2-971
Telegramma di ricezione PDO libero Mapping (p8744 = 2), 2-968
Telegramma di ricezione Predefined Connection Set (p8744 = 1), 2-969
Schemi logici Morsetti di ingresso/uscita CU305
Ingressi digitali con separazione del potenziale (DI 0 ... DI 3), 2-781
Ingressi digitali con separazione del potenziale (DI 16 ... DI 19), 2-782
Ingressi digitali con separazione del potenziale (DI 20 ... DI 22), 2-783
Ingressi e uscite digitali bidirezionali (DI/DO 10 ... DI/DO 11), 2-785
Ingressi e uscite digitali bidirezionali (DI/DO 8 ... DI/DO 9), 2-784
Ingresso analogico (AI), 2-787
Uscita digitale (DO 16), 2-786
Schemi logici Parole di comando/stato interne
Parola di comando anomalie/avvisi, 2-836
Parola di comando canale del valore di riferimento, 2-828
Parola di comando controllo sequenziale, 2-826
Parola di comando regolatore del numero di giri, 2-829
Parola di stato anomalie/avvisi 1 e 2, 2-837
Parola di stato regolatore del numero di giri, 2-830
Parola di stato regolazione, 2-831
Parola di stato regolazione di corrente, 2-832
Parola di stato sorveglianze 1, 2-833
Parola di stato sorveglianze 2, 2-834
Parola di stato sorveglianze 3, 2-835
Parola di stato, controllo sequenziale, 2-827

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

Schemi logici posizionatore semplice (EPOS)
Controllo dei modi operativi (r0108.4 = 1), 2-885
Impostazione diretta del valore di riferimento/MDI (r0108.4 = 1), 2-884
Interpolatore (r0108.4 = 1), 2-887
Limitazioni del campo di movimento (r0108.4 = 1), 2-886
Modalità Ricerca del punto di riferimento al volo (r0108.4 = 1) (p2597 = segnale 1), 2-879
Modo operativo Blocchi di movimento (r0108.4 = 1), 2-881
Modo operativo Blocchi di movimento Cambio blocco esterno (r0108.4 = 1), 2-880
Modo operativo Funzionamento a impulsi (r0108.4 = 1), 2-877
Modo operativo Impostazione diretta del valore di riferimento/MDI, valori dinamici (r0108.4 = 1), 2-883
Modo operativo Ricerca del punto di riferimento (r0108.4 = 1) (p2597 = segnale-0), 2-878
Parola di comando selezione blocco/selezione MDI (r0108.4 = 1), 2-888
Parola di stato 1 (r0108.3 = 1, r0108.4 = 1), 2-889
Parola di stato 2 (r0108.3 = 1, r0108.4 = 1), 2-890
Parola di stato Blocco di movimento attivo/MDI attivo (r0108.4 = 1), 2-891
Posizionamento su riscontro fisso (r0108.4 = 1), 2-882

Schemi logici PROFIdrive
IF1 Interconnessione libera parole di stato, 2-814
IF1 Telegramma di invio Interconnessione libera via BICO (p0922 = 999), 2-813, 2-820
IF1 Telegramma di ricezione Interconnessione libera via BICO (p0922 = 999), 2-812, 2-819
Interconnessione A_DIGITAL, 2-823
Interconnessione E_DIGITAL, 2-824
Interconnessione parola di stato 1 ZSW1 (r0108.4 = 1), 2-817
Modalità MDI Interconnessione (r0108.4 = 1), 2-818
Parola di comando CU_STW Interconnessione Control Unit, 2-821
Parola di comando STW1 Interconnessione (p2038 = 0), 2-796
Parola di comando STW1 Interconnessione (p2038 = 1), 2-797
Parola di comando STW2 Interconnessione (p2038 = 0), 2-798
Parola di comando STW2 Interconnessione (p2038 = 1), 2-799
Parola di stato CU_ZSW Interconnessione Control Unit, 2-822
Parola di stato MELDW Interconnessione, 2-806
Parola di stato ZSW1 Interconnessione (p2038 = 0), 2-802
Parola di stato ZSW1 Interconnessione (p2038 = 1), 2-803
Parola di stato ZSW2 Interconnessione (p2038 = 0), 2-804
Parola di stato ZSW2 Interconnessione (p2038 = 1), 2-805
POS_STW1 Parola di comando posizionamento 1 Interconnessione (r0108.4 = 1), 2-808
POS_STW2 Parola di comando posizionamento 2 Interconnessione (r0108.4 = 1), 2-809
POS_ZSW1 Parola di stato posizionamento 1 Interconnessione (r0108.4 = 1), 2-810
POS_ZSW2 Parola di stato posizionamento 2 Interconnessione (r0108.4 = 1), 2-811
PosSTW Parola di comando di pos. Interconnessione (r0108.4 = 1), 2-807

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

PROFIBUS (PB), indirizzi e diagnostica, 2-790
SATZANW-Pos Interconnessione selezione blocco (r0108.4 = 1), 2-816
Segnali di ricezione PZD Interconnessione specifica del costruttore, 2-795
Segnali di ricezione PZD Interconnessione specifica per profilo, 2-794
Segnali di trasmissione PZD Interconnessione specifica del costruttore, 2-801
Segnali di trasmissione PZD Interconnessione specifica per profilo, 2-800
STW1 Parola di comando 1 Interconnessione (r0108.4 = 1), 2-815
Telegrammi e dati di processo specifici del costruttore, 2-792
Telegrammi specifici del costruttore/liberi e dati di processo, 2-793
Telegrammi standard e dati di processo, 2-791
Schemi logici Regolatore PID
Potenziometro motore (r0108.16 = 1), 2-948
Regolazione (r0108.16 = 1), 2-949
Valori fissi (r0108.16 = 1), 2-946
Valori fissi, selezione diretta (p2216 = 1), 2-947
Schemi logici Safety Integrated
Basic Functions, gestore dei parametri, 2-847
Basic Functions, parole di stato, 2-849
Basic Functions, SBC (Safe Brake Control), 2-852
Basic Functions, sorveglianze e anomalie/avvisi, 2-848
Basic Functions, STO (Safe Torque Off), cancellazione impulsi sicura, 2-851
Basic Functions, STO (Safe Torque Off)/SS1 (Safe Stop 1), 2-850
Extended Functions (F-DI 0 ... F-DI 2), 2-857
Extended Functions (F-DO/ 0), 2-858
Extended Functions, assegnazione (F-DO 0), 2-861
Extended Functions, comando tramite PROFIsafe (p9601.2 = p9601.3 = 1), 2-862
Extended Functions, Gestore dei parametri, 2-856
Extended Functions, interfaccia di comando, 2-859
Extended Functions, Parola di comando e parola di stato, 2-855
Extended Functions, SDI (Safe Direction), 2-864
Extended Functions, selezione Safe State, 2-860
Extended Functions, SLS (Safely-Limited Speed), 2-853
Extended Functions, SS1, SS2, SOS, STOP interno B, C, D, F, 2-854
Extended Functions, SSM (Safe Speed Monitor), 2-863
Schemi logici Segnali e funzioni di sorveglianza
Segnalazioni del numero di giri 1, 2-951
Segnalazioni del numero di giri 2, 2-952
Segnalazioni relative alla coppia, motore bloccato/fuori sincronismo, 2-953
Sorveglianza termica motore, 2-955
Sorveglianza termica parte di potenza, 2-954

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

Schemi logici Servoregolazione
Adattamento Kp_n/Tn_n, 2-909
Commutazione di modalità, limitazione di potenza/corrente, 2-918
Configurazione regolazione numero di giri, 2-914
Controllo V/f per diagnostica, 2-912
Filtro del valore di riferimento di velocità e precomando di velocità, 2-905
Filtro valore di riferimento di corrente, 2-920
Funzione di segnalazione variabile, 2-913
Impostazione flusso/corrente di campo, riduzione flusso, regolatore flusso, 2-922
Interfaccia con il Motor Module (segnali di comando, valori attuali di corrente), 2-923
Limitazione/riduzione/interpolatore della coppia, 2-915
Limite coppia motorio/generatorio, 2-916
Limite coppia superiore/inferiore, 2-917
Modello di riferimento / simmetrizzazione di precomando / limitazione del numero di giri, 2-906
Regolatore del numero di giri con encoder, 2-907
Regolatore del numero di giri, precomando coppia-velocità con encoder (p1402 = 1), 2-908
Regolatore di velocità senza encoder, 2-911
Regolatore Iq e Id, 2-921
Regolatore Vdc_max e regolatore Vdc_min, 2-919
Valore di riferimento della coppia, commutazione del tipo di regolazione, 2-910
Schemi logici Set di dati
Set di dati del motore (Motor Data Set, MDS), 2-966
Set di dati dell'azionamento (Drive Data Set, DDS), 2-964
Set di dati dell'encoder (Encoder Data Set, EDS), 2-965
Set di dati di comando (Command Data Set, CDS), 2-963
Schemi logici, regolazione di posizione
Preparazione del valore attuale di posizione (r0108.3 = 1), 2-893
Programmatori a camme (r0108.3 = 1), 2-896
Regolatore di posizione (r0108.3 = 1), 2-894
Sorveglianza di fermo/di posizionamento (r0108.3 = 1), 2-895
Sorveglianza dinamica dell'errore di inseguimento (r0108.3= 1), 2-896
Schemi logici, valutazione encoder
Analisi del tastatore di misura, memoria dei valori di misura encoder 1 ... 2, 2-903
Interfaccia encoder, segnali di invio encoder 1 ... 2, 2-901
Interfaccia encoder, segnali di ricezione encoder 1 ... 2, 2-900
Ricerca tacca riferimento con tacca di zero ausiliaria encoder 1, 2-902
Rilevamento di posizione e temperatura encoder 1 ... 2, 2-898
Rilevamento valore attuale n. di giri e posizione dei poli dell'encoder motore (encoder 1), 2-899
Segnalazione relative alla coppia, 2-950
Segnalazioni, 2-950
Segnalazioni del numero di giri, 2-950
Segnali, 2-950
Servoregolazione
Adattamento Kp_n/Tn_n, 2-909
Commutazione tipo regolazione, 2-910
Controllo V/f per diagnostica, 2-912
Filtro del valore di riferimento di velocità e precomando di velocità, 2-905
Filtro valore di riferimento di corrente, 2-920
Funzione di segnalazione variabile, 2-913
Indice del contenuto, 2-904
Regolatore di velocità, 2-907
Regolatore di velocità senza encoder, 2-911
Regolatore Iq e Id, 2-921
Valore di riferimento della coppia, 2-910
Valutazione encoder, 2-897
Set di dati, 1-19, 2-962
Set di dati del motore, 1-19
Set di dati dell'encoder, 1-19
Set di dati della parte di potenza, 1-19
Set di dati di azionamento, 1-19
Set di dati di comando, 1-19

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

Set di dati del motore, 2-962
Set di dati dell'encoder, 2-962
Set di dati della parte di potenza, 2-962
Set di dati di azionamento, 2-962
Set di dati di comando, 2-962
Sorveglianza del carico (r0108.17 = 1), 2-950
Sorveglianze, 2-950
Sorveglianze termiche, 2-950
Spiegazione degli schemi logici
    Spiegazione dei simboli (parte 1), 2-766
    Spiegazione dei simboli (parte 2), 2-767
    Spiegazione dei simboli (parte 3), 2-768
    Uso della tecnica BICO, 2-769
Spiegazioni per gli schemi logici, 2-765
STOP1, 3-980
STOP2, 3-980
Support, Prefazione-7
Support Request, Prefazione-7
Supporti per la ricerca del manuale, Prefazione-7

T

T - Stato di pronto al funzionamento, 1-16
Tabella ASCII, A-1268
Tacitazione
    BLOCCO IMPULSI, 3-982
    IMMEDIATO, 3-982
    Impostabile, 3-984
    POWER ON, 3-982
    Standard, 3-984
Technical Support, Prefazione-7
Tecnica BICO, 2-769
Telegrammi, 2-788
Telegrammi specifici del costruttore, 2-788
Tipo di dati (parametri, sorgente di segnale), 1-18
Tipo di regolazione, 2-910
Trigger su messaggi (r2129), 2-956

U

U - Stato di pronto, 1-16
Unità (parametri), 1-20
Uscite digitali
    Control Unit 305 (CU305), 2-780

V

Valore anomalia, 3-985
Valore avviso, 3-985
Valore di rif. principale/aggiuntivo, 2-865
Valore messaggio, 3-984
Valori (parametri), 1-24
Valori di riferimento fissi del numero di giri, 2-865
Valori fissi, 2-767, 2-946
Valutazione encoder, 2-897
Versione
    Lista dei parametri per set di dati del motore, 1-753
    Lista dei parametri per set di dati della parte di potenza, 1-755
    Lista dei parametri per set di dati di azionamento, 1-747
    Lista dei parametri per set di dati di comando, 1-745
    Lista dei parametri per set di dati encoder, 1-751
    Lista delle anomalie e degli avvisi, 3-988
    Lista di tutti i parametri, 1-29
Visualizzazione
    Anomalie, 3-978
    Avvisi, 3-978

© Siemens AG 2012 All Rights Reserved

Siemens AG
Industry Sector
Drive Technologies
Motion Control Systems
Postfach 3180
91050 ERLANGEN
GERMANY

www.siemens.com/motioncontrol

Con riserva di modifiche
© Siemens AG 2012