SINAMICS G130/G150

Manuale delle liste · 01/2011

SINAMICS

SIEMENS

SIEMENS

SINAMICS

SINAMICS G130/G150

Manuale delle liste

Prefazione

Parametri 1

Schemi logici 2

Anomalie e avvisi 3

Appendice A

Indice delle abbreviazioni B

Bibliografia C

Indice D

Valido per

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

A5E03263480A

01/2011

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**. Con riferimento alle indicazioni contenute in questa documentazione in merito alla sicurezza, per "personale qualificato" si intendono persone autorizzate alla messa in servizio, alla messa a terra e all'identificazione di apparecchi, 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 2011 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.

© Siemens AG 2011
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

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

SINAMICS

Informazioni su SINAMICS si trovano all'indirizzo:

http://www.siemens.com/sinamics

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Fasi di utilizzo e relativa documentazione/tool (esempio)

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

Fase di utilizzo	Tool/documenti
Orientamento	SINAMICS G Documentazione commerciale
Pianificazione/progetta-zione	Tool di progettazione SIZER Manuale di progettazione Motori
Scelta/ordinazione	Cataloghi SINAMICS G
Installazione/montaggio	• SINAMICS G150 Istruzioni operative • SINAMICS G130 Istruzioni operative
Messa in servizio	• Tool di messa in servizio STARTER • SINAMICS G150 Istruzioni operative • SINAMICS G130 Istruzioni operative
Utilizzo/esercizio	• SINAMICS G150 Istruzioni operative • SINAMICS G130 Istruzioni operative
Manutenzione/service	• SINAMICS G150 Istruzioni operative • SINAMICS G130 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.

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

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

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

Technical Support

Per i numeri telefonici dell'assistenza tecnica specifica dei vari Paesi, vedere in Internet:

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

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Sommario

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 1-927
1.3.1 Parametri per set di dati di comando (Command Data Set, CDS) 1-927
1.3.2 Parametri per set di dati di azionamento (Drive Data Set, DDS) 1-929
1.3.3 Parametri per set di dati dell'encoder (Encoder Data Set, EDS) 1-936
1.3.4 Parametri per set di dati del motore (Motor Data Set, MDS) 1-938
1.3.5 Parametri per set di dati della parte di potenza (Power unit Data Set, PDS) 1-941

2 Schemi logici 2-943

2.1 Sommario 2-944

2.2 Spiegazioni relative agli schemi logici 2-951

2.3 Panoramiche 2-956

2.4 Morsetti di ingresso/uscita CU320-2 2-970

2.5 CU_LINK 2-977

2.6 PROFIdrive 2-979

2.7 Parole di comando/stato interne 2-1018

2.8 Controllo sequenziale 2-1031

2.9 Comando freni 2-1034

2.10 Safety Integrated 2-1039

2.11 Canale del valore di riferimento 2-1059

2.12 Valutazione encoder 2-1068

2.13 Regolazione vettoriale 2-1071

2.14 Funzioni tecnologiche 2-1094

2.15 Regolatore PID 2-1100

2.16 Segnali e funzioni di sorveglianza 2-1106

2.17 Diagnostica 2-1114

2.18 Set di dati 2-1120

2.19 Basic Infeed 2-1126

2.20 Terminal Board 30 (TB30) 2-1133

2.21 Communication Board CAN10 (CBC10) 2-1138

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

2.22 Terminal Module 31 (TM31) 2-1145
2.23 Voltage Sensing Module (VSM) 2-1156
2.24 Basic Operator Panel 20 (BOP20) 2-1160

3 Anomalie e avvisi 3-1163
3.1 Panoramica delle anomalie e degli avvisi 3-1164
3.1.1 Informazioni generali su anomalie e avvisi 3-1164
3.1.2 Chiarimenti sulla lista delle anomalie e degli avvisi. 3-1170
3.1.3 Intervalli numerici per anomalie e avvisi 3-1173
3.2 Lista delle anomalie e degli avvisi 3-1175

A Appendice A-1597
A.1 Tabella ASCII (estratto). A-1598

B Indice delle abbreviazioni B-1599

C Bibliografia C-1609

D Indice D-1615

© Siemens AG 2011 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	1-927

© Siemens AG 2011 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] **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

  p0112, p0340, p0578, p3900
- Ripristino impostazioni di fabbrica

  p0970

© Siemens AG 2011 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.

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

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Esempi:

- p1070 CI: Valore di riferimento principale
  VECTOR
  Solo per l'oggetto di azionamento VECTOR il parametro è presente indipendentemente dai moduli funzionali attivati.
- p1055 BI: JOG bit 0
  VECTOR
  Il parametro è presente per l'oggetto di azionamento VECTOR indipendentemente dai moduli funzionali attivati, ovvero è presente anche per ogni modulo funzionale attivato di questo oggetto di azionamento.

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_G_G130	1	Control Unit SINAMICS G130.
CU_G_G150	-	Control Unit SINAMICS G150.
CU_G_G130 (CAN) CU_G_G150 (CAN)	-	Control Unit con modulo funzionale "CAN" (p0108.29).
CU_G_G130 (COMM BOARD) CU_G_G150 (COMM BOARD)		Control Unit con modulo funzionale "COMM BOARD" (p0108.30).
CU_G_G130 (PROFINET) CU_G_G150 (PROFINET)		Control Unit con modulo funzionale "PROFINET" (p0108.31).
ENCODER	300	Oggetto per un encoder DRIVE-CLiQ.
HUB	150	DRIVE-CLiQ Hub Module.
TB30	100	Terminal Board 30.
TM31	200	Terminal Module 31.
TM54F_MA	205	Terminal Module 54F Master.
TM54F_SL	206	Terminal Module 54F Slave.
VECTOR_G130/G150	12	Azionamento vettoriale.
VECTOR_G130/G150 (n/M)	-	Azionamento vettoriale con modulo funzionale "Regolazione velocità/coppia" (r0108.2).
VECTOR_G130/G150 (freno est.)	-	Azionamento vettoriale con modulo funzionale "Comando freni esteso" (r0108.14).

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

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

Oggetto di azionamento (modulo funzionale)	Tipo	Significato
VECTOR_G130/G150 (parallelo)	-	Azionamento vettoriale con modulo funzionale "Circuito parallelo" (r0108.15).
VECTOR_G130/G150 (regolatore PID)	-	Azionamento vettoriale con modulo funzionale "Regolatore PID" (r0108.16).
VECTOR_G130/G150 (segn. ampl.)	-	Azionamento vettoriale con modulo funzionale "Segnalazioni/sorveglianze ampliate" (r0108.17).
VECTOR_G130/G150 (impianto di raffreddamento)	-	Azionamento vettoriale con modulo funzionale "Impianto di raffreddamento" (r0108.28).
VECTOR_G130/G150 (CAN)	-	Azionamento vettoriale con modulo funzionale "CAN" (r0108.29).
VECTOR_G130/G150 (PROFINET)	-	Azionamento vettoriale con modulo funzionale "PROFINET" (r0108.31).

Nota:

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

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**

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

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 Funzionamento 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.

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

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

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).

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:

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

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
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: r8850, CO: r8860, 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)

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

- "PDS, p0120" (Power unit Data Set – set di dati della parte di potenza, numero di PDS)
- "p2615" (numero dei blocchi di movimento)

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 Par. (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.

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	-
14_2	W	HP	-
14_6	kW	HP	-

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

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

Gruppo unità	Selezione unità per p0100 =		Grandezza di riferimento per %
	0	1	
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
7_2	Nm	Nm	lbf ft	lbf ft	-
7_3	Nm	%	lbf ft	%	1.0

© Siemens AG 2011 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	
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	
9_1	I valori impostabili e le unità tecnologiche sono rappresentati in p0595 (vedere il capitolo 1.2).		

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Valori 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).

Nota:

Per SINAMICS G130/G150 le macro e le relative impostazioni sono documentate nella bibliografia seguente:

SINAMICS G130/G150 Istruzioni operative

Non con 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: Motori sincroni ad eccitazione permanente

REL: Motore a riluttanza / motore SIEMOSYN

Normalizzazione

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.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

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.

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.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

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.

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**).

Avvertenza 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 2011 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 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 2011 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 2011 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 2011 All Rights Reserved

1.2 Lista dei parametri

Product: SINAMICS G130/G150, Version: 4402100, Language: ita
Objects: B_INF, CU_G_G130DP, CU_G_G130PN, CU_G_G150DP, CU_G_G150PN, ENCODER, HUB, TB30, TM31, TM54F_MA, TM54F_SL, VECTOR_G130/G150

r0002 Alimentatore, segnalazione di funzionamento / Segnal. funz. INF

B_INF

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 per l'alimentatore.

Valore:
0: Funzionamento - Tutto abilitato
31: Pronto all'inserzione - Precarica in corso (p0857)
32: 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)
44: Blocco inserzione - Alimenta morsetto EP con 24V (hardware)
45: Blocco inserzione - Elimina causa errore, tacita anomalia
46: Blocco inserzione - Termina modo MIS (p0009, p0010)
60: Alimentazione disattivata/non operativa
70: Inizializzazione
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
MIS: Messa in servizio

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

CU_G_G130DP, CU_G_G130PN, CU_G_G150DP, CU_G_G150PN

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	117	-

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
101: Impostare la topologia
111: Inserimento dell'oggetto di azionamento
112: Cancellazione dell'oggetto di azionamento
113: Modifica del numero dell'oggetto di azionamento
114: Modifica del numero di componente
115: Eseguire il download dei parametri
117: Cancellazione di un componente

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

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

r0002 DO encoder segnalazione di funzionamento / DO enc. segn.funz.

ENCODER

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 per un oggetto di azionamento encoder.

Valore:
0: Encoder in funzionamento ciclico
35: Esegui prima messa in servizio (p0010)
45: Elimina causa errore, tacita anomalia
46: Termina modo MIS (p0009, p0010)
60: Encoder disattivato
200: Attesa avviamento/avviamento parziale
250: L'apparecchio segnala un errore di topologia

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

r0002 DRIVE-CLiQ Hub Module Segnalazione di funzionamento / Hub segn_funzion

HUB

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 per il DRIVE-CLiQ Hub Module.

Valore:
0: Modulo in funzionamento ciclico
40: Modulo non in funzionamento ciclico
50: Avviso
60: Errore
70: Inizializzazione
120: Modulo disattivato
200: Attesa avviamento/avviamento parziale
250: L'apparecchio segnala un errore di topologia

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

r0002 TB30 Segnalazione di funzionamento / TB30 Segnal. funz

TB30

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 per il Terminal Module 30 (TM30).

Valore:
0: Modulo in funzionamento ciclico
40: Modulo non in funzionamento ciclico
60: Errore
70: Inizializzazione
80: Reset attivo
120: Modulo disattivato
200: Attendi avviamento
250: L'apparecchio segnala un errore di topologia

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

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

r0002 TM31 Segnalazione di funzionamento / TM31 Segnal. funz.

TM31

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 per il Terminal Module 31 (TM31).

Valore:
0: Modulo in funzionamento ciclico
40: Modulo non in funzionamento ciclico
50: Avviso
60: Errore
70: Inizializzazione
120: Modulo disattivato
200: Attesa avviamento/avviamento parziale
250: L'apparecchio segnala un errore di topologia

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

r0002 TM54F Segnalazione di funzionamento / TM54F Segnal.funz.

TM54F_MA, TM54F_SL

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 per il Terminal Module 54F (TM54F).

Valore:
0: Modulo in funzionamento ciclico
40: Modulo non in funzionamento ciclico
50: Avviso
60: Errore
70: Inizializzazione
120: Modulo disattivato
200: Attesa avviamento/avviamento parziale
250: L'apparecchio segnala un errore di topologia

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

VECTOR_G130/G150

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.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

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
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_G_G130DP, CU_G_G130PN, CU_G_G150DP, CU_G_G150PN	**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

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

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.

p0004 Filtro visual. BOP / BOP Filtro visual.

CU_G_G130DP, CU_G_G130PN, CU_G_G150DP, CU_G_G150PN	**Modificabile:** C2(1), 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.: ASM	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
	Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
	0	99	0

Descrizione: Impostazione del filtro di visualizzazione nel Basic Operator Panel (BOP).

Valore:
0: Tutti i parametri
1: Indicaz., segnali
2: Parte di potenza
3: Motore
4: Enc/enc. posiz.
5: Tecnologia/unità
7: Ingressi/uscite digitali, comandi, controllo sequenziale
8: Ingressi/uscite analogiche
10: Canale valore di riferimento/generatore di rampa
12: Funzioni
13: Controllo V/f
14: Regolazione
15: Set di dati
17: Posizionatore semplice
18: Unità di comando
19: Identificazione motore
20: Comunicazione
21: Anomalie, avvisi, sorveglianze
25: Regolazione di posizione
28: Blocchi funzione liberi
47: Trace e generatore di funzioni
50: Parametri OA
90: Topologia
95: Safety Integrated
98: Set di dati di comando (Command Data Set, CDS)
99: Set di dati dell'azionamento (Drive Data Set, DDS)

Dipendenza: Vedi anche: p0003

Attenzione: Solo con p0009 e p0010 = 0 il filtro di visualizzazione tramite p0004 fornisce un risultato e una visualizzazione esatti dei rispettivi parametri.

Nota: Per il filtro di visualizzazione tramite p0004 è importante anche il livello di accesso impostato tramite p0003.
Esempi (ipotesi: p0009 = p0010 = 0):
p0003 = 1, p0004 = 3
--> Vengono visualizzati solo i parametri per il motore con livello di accesso 1.
p0003 = 2, p0004 = 3
--> Vengono visualizzati solo i parametri per il motore con livello di accesso 1 e 2.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

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

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.

B_INF, VECTOR_G130/G150	**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.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

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

CU_G_G130DP, CU_G_G130PN, CU_G_G150DP, CU_G_G150PN, ENCODER, HUB, TB30, TM31, TM54F_MA, TM54F_SL

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.

p0007 BOP Retroilluminazione / BOP Illuminazione

CU_G_G130DP, CU_G_G130PN, CU_G_G150DP, CU_G_G150PN

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).

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

CU_G_G130DP, CU_G_G130PN, CU_G_G150DP, CU_G_G150PN

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	1

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_G_G130DP, CU_G_G130PN, CU_G_G150DP, CU_G_G150PN

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	10000	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.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

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
50: Configurazione dell'applicazione OA
55: Installazione dell'applicazione OA
101: Impostazione topologia
111: Inserimento dell'oggetto di azionamento
112: Cancellazione dell'oggetto di azionamento
113: Modifica del numero dell'oggetto di azionamento
114: Modifica del numero di componente
115: Download parametri
117: Cancellazione di un componente
10000: Pronto (asincrono)

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).

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 = 50: Configurazione dell'applicazione OA

In questo stato, dopo la prima messa in servizio dell'apparecchio, si possono effettuare adattamenti per i singoli oggetti di azionamento in relazione all'attività (p4956) dell'applicazione OA.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p0009 = 55: Installazione dell'applicazione OA

In questo stato è possibile installare e/o disinstallare applicazioni OA.

p0009 = 101: Impostazione topologia

In questo stato è possibile impostare la topologia di riferimento DRIVE-CLiQ tramite i parametri p9902 e p9903.

p0009 = 111: Inserisci oggetto di azionamento

Questo stato consente di inserire nuovi oggetti di azionamento tramite p9911.

p0009 = 112: Elimina oggetto di azionamento

Questo stato permette, dopo la prima messa in servizio dell'apparecchio, di eliminare gli oggetti di azionamento esistenti tramite p9912.

p0009 = 113: Modifica numero oggetto di azionamento

Questo stato permette, dopo la prima messa in servizio dell'apparecchio, di modificare i numeri degli oggetti di azionamento esistenti tramite p9913.

p0009 = 114: Modifica numero componente

Questo stato permette, dopo la prima messa in servizio dell'apparecchio, di modificare i numeri degli oggetti di azionamento esistenti tramite p9914.

p0009 = 115: Download parametri

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

p0009 = 117: Elimina componente

Questo stato permette di cancellare componenti tramite p9917 dopo la prima messa in servizio dell'apparecchio.

p0010 Alimentatore, messa in servizio, filtro parametri / INF Filtro par MIS

B_INF

Modificabile: C2(1), 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	30	1

Descrizione:

Impostazione del filtro parametri della messa in servizio di una alimentazione.

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
5: Applicazione/unità tecnologiche
29: Riservato Siemens
30: Reset parametri

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.

Al termine della messa in servizio rapida questo parametro viene azzerato automaticamente con p3900 diverso da 0.

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

p0010 DO encoder, messa in servizio, filtro parametri / DOenc MIS filt.par

ENCODER

Modificabile: C2(1), 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	30	0

Descrizione:

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

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

Per il BOP questa impostazione attua anche un filtraggio degli accessi in lettura.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Valore:
0: Pronto
4: Messa in servizio encoder
5: Applicazione/unità tecnologiche
29: Riservato Siemens
30: Reset parametri

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

p0010 TB30 Messa in servizio, filtro parametri / TB30 MIS filt par

TB30

Modificabile: C2(1), 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	30	0

Descrizione: Impostazione del filtro del parametro per la messa in servizio di un Terminal Board 30 (TB30).

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

Per il BOP questa impostazione attua anche un filtraggio degli accessi in lettura.

Valore:
0: Pronto
29: Riservato Siemens
30: Reset parametri

Dipendenza: Vedi anche: p0970

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

p0010 TM31 Messa in servizio, filtro parametri / TM31 MIS filt.par.

TM31

Modificabile: C2(1), 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	30	0

Descrizione: Impostazione del filtro del parametro per la messa in servizio di un Terminal Module 31 (TM31).

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

Per il BOP questa impostazione attua anche un filtraggio degli accessi in lettura.

Valore:
0: Pronto
29: Riservato Siemens
30: Reset parametri

Dipendenza: Vedi anche: p0970

Nota: Sono possibili solo i seguenti valori: p0010 = 0, 30

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

p0010 TM54F Messa in servizio, filtro parametri / TM54F MIS filt.par

TM54F_MA

Modificabile: C2(1), T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 1
Tipo di dati: Integer16	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 2847
Gruppo Par.: -	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
0	95	0

Descrizione: Impostazione del filtro del parametro per la messa in servizio di un Terminal Module 54F (TM54F).

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

Per il BOP questa impostazione attua anche un filtraggio degli accessi in lettura.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Valore:
0: Pronto
29: Riservato Siemens
30: Reset parametri
95: Messa in servizio Safety Integrated

Dipendenza: Vedi anche: p0970

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

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

VECTOR_G130/G150

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.

p0011 BOP Immissione password (p0013) / BOP Imm.passw p13

CU_G_G130DP, CU_G_G130PN, CU_G_G150DP, CU_G_G150PN

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: Impostazione della password per il Basic Operator Panel (BOP).

Dipendenza: Vedi anche: p0012, p0013

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p0012 BOP Conferma password (p0013) / BOP Conf.passw p13

CU_G_G130DP, CU_G_G130PN, CU_G_G150DP, CU_G_G150PN	**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: Conferma della password per il Basic Operator Panel (BOP).

Dipendenza: Vedi anche: p0011, p0013

p0013[0...49] BOP Lista definita dall'utente / BOP Lista

Tutti gli oggetti	**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: Impostazione dei parametri desiderati per la lettura e scrittura tramite Basic Operator Panel (BOP).

Attivazione:

1. p0003 = 3 (esperti).
2. p0013[0...49] = numero di parametro desiderato.
3. Eventualmente immettere p0011 = password per impedire la disattivazione non autorizzata.
4. p0016 = 1 --> Attiva la lista definita dall'utente impostata.

Disattivazione/modifica:

1. p0003 = 3 (esperti).
2. Eventualmente p0012 = p0011 per essere autorizzati a modificare o disattivare la lista.
3. Eventualmente p0013[0...49] = numero di parametro desiderato.
4. p0016 = 1 --> Attiva la lista definita dall'utente modificata.
5. p0003 = 0 --> Disattiva la lista definita dall'utente.

Dipendenza: Vedi anche: p0009, p0011, p0012, p0976

Nota: I seguenti parametri sono sempre leggibili e scrivibili per l'oggetto di azionamento Control Unit:

- p0003 (livello di accesso)
- p0009 (filtro parametri messa in servizio apparecchi)
- p0012 (BOP Conferma password (p0013))

Per la lista definita dall'utente vale quanto segue:

- La protezione mediante password è implementata solo sull'oggetto di azionamento Control Unit e vale per tutti gli oggetti di azionamento.
- p0013 non può essere inserito nella lista definita dall'utente per tutti gli oggetti di azionamento.
- p0003, p0009, p0011, p0012, p0976 non possono essere inseriti nella lista definita dall'utente per l'oggetto di azionamento Control Unit.
- La lista definita dall'utente può essere eliminata e disattivata tramite "Crea impostazioni di fabbrica".

Il valore 0 significa: nessun valore immesso.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p0015 Macro oggetto di azionamento / Macro DO

B_INF, TM31, VECTOR_G130/G150

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.

Dipendenza: Vedi anche: p0700, p1000, p1500, r8570

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.

p0015 Macro apparecchio di azionamento / Macro appar.

CU_G_G130DP, CU_G_G130PN, CU_G_G150DP, CU_G_G150PN

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.

Dipendenza: Vedi anche: p0700, p1000, p1500, r8570

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.

p0016 BOP, attivazione lista definita dall'utente / BOP att. lista ut.

CU_G_G130DP, CU_G_G130PN, CU_G_G150DP, CU_G_G150PN

Modificabile: C1, 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/disattivazione della lista definita dall'utente per il Basic Operator Panel (BOP).
Se p0016 = 1, è possibile accedere soltanto ai parametri della lista parametri (p0013).

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Valore: 0: BOP, lista definita dall'utente disattivata
1: BOP, lista definita dall'utente attivata

Dipendenza: Vedi anche: p0011, p0012, p0013

Nota: La lista definita dall'utente può essere disattivata solo con p0011 = p0012.

r0018 Versione del firmware della Control Unit / Versione FW CU

CU_G_G130DP, CU_G_G130PN, CU_G_G150DP, CU_G_G150PN

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, r0158, r0197, r0198

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

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

CU_G_G130DP, CU_G_G130PN, CU_G_G150DP, CU_G_G150PN

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

VECTOR_G130/G150

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).

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

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

VECTOR_G130/G150	**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 - [1/min]	**Max** - [1/min]	**Impostazione di fabbrica** - [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).

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

VECTOR_G130/G150	**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.

VECTOR_G130/G150	**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.

VECTOR_G130/G150	**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.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

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

B_INF	**Modificabile:** -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 2
	Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 5730, 6799, 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.

Dipendenza: Vedi anche: r0070

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: A_INF, B_INF, S_INF: Costante di tempo di livellamento = 300 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).

r0026 CO: Tensione del circuito intermedio livellata / Vdc regol

VECTOR_G130/G150	**Modificabile:** -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 2
	Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 6799, 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.

Dipendenza: Vedi anche: r0070

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 24 V, nel parametro di visualizzazione viene visualizzato un valore di circa 24 V.

Nota: SERVO, VECTOR: 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.

B_INF	**Modificabile:** -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 2
	Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 8750
	Gruppo Par.: Indicazioni, segnali	**Gruppo delle unità:** 6_4	**Selezione unità:** p0505
	Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** p2002	**Lista esperti:** 1
	Min - [A]	**Max** - [A]	**Impostazione di fabbrica** - [A]

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.

Per i Basic Line Module della forma costruttiva Chassis il valore visualizzato non è valido, poiché con questo tipo di apparecchi non avviene il rilevamento della tensione.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Nota: Costante di tempo di livellamento = 300 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).

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

VECTOR_G130/G150

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: A_INF, S_INF, VECTOR: Costante di tempo di livellamento = 300 ms
SERVO: 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

VECTOR_G130/G150

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: A_INF: Costante di tempo di livellamento = 300 ms
SERVO, VECTOR: 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.

VECTOR_G130/G150

Modificabile: -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 5730, 6799
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: SERVO: Costante di tempo di livellamento = 100 ms
VECTOR: Costante di tempo di livellamento = 300 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 2011 All Rights Reserved

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

VECTOR_G130/G150	**Modificabile:** -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
	Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 5730, 6799
	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 livellato formante la coppia.

Dipendenza: Vedi anche: r0078

Nota: SERVO: Costante di tempo di livellamento = 100 ms

VECTOR: Costante di tempo di livellamento = 300 ms

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

Per SERVO vale:

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

Per VECTOR vale:

Il valore attuale di corrente formante la coppia è disponibile livellato (r0030 con 300 ms) e non livellato (r0078).

r0031 Valore attuale della coppia livellato / M_att livell

VECTOR_G130/G150	**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 - [Nm]	**Max** - [Nm]	**Impostazione di fabbrica** - [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.

B_INF	**Modificabile:** -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 2
	Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 5730, 6799, 8750, 8850, 8950
	Gruppo Par.: Indicazioni, segnali	**Gruppo delle unità:** 14_10	**Selezione unità:** p0505
	Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** r2004	**Lista esperti:** 1
	Min - [kW]	**Max** - [kW]	**Impostazione di fabbrica** - [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.

Per i Basic Line Module della forma costruttiva Chassis il valore visualizzato non è valido, poiché con questo tipo di apparecchi non avviene il rilevamento della tensione.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Nota: Significato per l'azionamento: potenza prodotta sull'albero motore
Significato per l'alimentazione: potenza di rete assorbita
Per A_INF, B_INF e S_INF vale:
La potenza attiva è disponibile livellata (r0032 con 300 ms) e non livellata (r0082).
Per SERVO vale:
La potenza attiva è disponibile livellata (r0032 con 100 ms, r0082[1] con p0045) e non livellata (r0082[0]).
Per VECTOR e VECTORMV vale quanto segue:
La potenza attiva è disponibile livellata (r0032 con 100 ms) e non livellata (r0082).

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

VECTOR_G130/G150	**Modificabile:** -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 2
	Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 5730, 6799, 8750, 8850, 8950
	Gruppo Par.: Indicazioni, segnali	**Gruppo delle unità:** 14_10	**Selezione unità:** p0505
	Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** r2004	**Lista esperti:** 1
	Min - [kW]	**Max** - [kW]	**Impostazione di fabbrica** - [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
Significato per l'alimentazione: potenza di rete assorbita
Per A_INF, B_INF e S_INF vale:
La potenza attiva è disponibile livellata (r0032 con 300 ms) e non livellata (r0082).
Per SERVO vale:
La potenza attiva è disponibile livellata (r0032 con 100 ms, r0082[1] con p0045) e non livellata (r0082[0]).
Per VECTOR e VECTORMV vale quanto segue:
La potenza attiva è disponibile livellata (r0032 con 100 ms) e non livellata (r0082).

r0033 Utilizzo coppia livellato / M_utiliz.livellata

VECTOR_G130/G150	**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.

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) > 0 vale quanto segue:
- Coppia richiesta = M_rif totale
- Limite di coppia attuale = M_max eff. sup. (r1538)
Per M_rif totale (r0079) <= 0 vale quanto segue:
- Coppia richiesta = - M_rif totale
- Limite di coppia attuale = - M_max eff. inf. (r1539)
Per limite di coppia attuale = 0 vale: r0033 = 100 %
Per limite di coppia attuale < 0 vale: r0033 = 0 %

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

r0034 CO: Carico max mot / Carico max mot

VECTOR_G130/G150

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: Ingr. temperatura / Ingr_temp

B_INF

Modificabile: -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 2
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 8750
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 attuale misurata su X21 (Booksize) o X41 (Chassis).

Se si utilizza un BLM con Braking Module interno occorre collegare un sensore bimetallico per sorvegliare la temperatura della resistenza di frenatura. Il tipo di sensore di temperatura viene indicato con p0601 e non può essere modificato se è presente un Braking Module interno.

Temperatura entro i limiti ammessi: r0035 = -50 °C

Temperatura fuori dei limiti ammessi: r0035 = 250 °C

Dipendenza: Vedi anche: F06907, F06908

Attenzione: Presupposto per una corretta visualizzazione è che sia disponibile la funzione in r0192.11.

Nota: Per r0035 uguale a -200.0 °C vale:

- In p0601 è selezionato "Nessun sensore"!

Per r0035 uguale a -300.0 °C vale:

- In p0601 è selezionato un KTY84, ma non è collegato!
- L'indicazione di temperatura non è valida (errore del sensore di temperatura)!

r0035 CO: Temperatura motore / Temp_mot

VECTOR_G130/G150

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.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

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).

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

B_INF, VECTOR_G130/G150

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

B_INF, VECTOR_G130/G150

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 - [°C]	**Max** - [°C]	**Impostazione di fabbrica** - [°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
[16] = Strato isol. 4
[17] = Strato isol. 5
[18] = Strato isol. 6
[19] = Ingresso del liquido dell'impianto di raffreddamento

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

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.

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

CU_G_G130DP, CU_G_G130PN, CU_G_G150DP, CU_G_G150PN

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 - [°C]	**Max** - [°C]	**Impostazione di fabbrica** - [°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.

r0038 Fattore di potenza livellato / Cos phi livellato

VECTOR_G130/G150

Modificabile: -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 6799, 8850, 8950
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 valore attuale livellato del fattore di potenza.

Nota: Costante di tempo di livellamento = 300 ms
Il segnale non è adatto come grandezza di processo e può essere utilizzato solo per la visualizzazione.
Significato per il motore: fattore di potenza del motore
Significato per l'alimentazione: fattore di potenza nel punto di connessione (p3470, p3471)

r0039 Consumo di energia / Consumo energia

VECTOR_G130/G150

Modificabile: -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 2
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 - [kWh]	**Max** - [kWh]	**Impostazione di fabbrica** - [kWh]

Descrizione: Visualizzazione delle energie elettriche utilizzate dall'ultimo ripristino.

Dipendenza: Vedi anche: p0040

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p0040 Reset indicazione consumo energetico / Ripr cons energia

VECTOR_G130/G150

Modificabile: U, T | **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
0	1	0

Descrizione: Impostazione per azzerare l'indicazione del consumo energetico (r0039).
Procedimento:
Impostare p0040 = 0 --> 1
L'indicazione viene azzerata e il parametro riportato automaticamente a zero.

Dipendenza: Vedi anche: r0039

r0041 Risparmio consumo energetico / Risp. cons. energ.

VECTOR_G130/G150

Modificabile: - | **Calcolato:** - | **Livello di accesso:** 2
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
- [kWh]	- [kWh]	- [kWh]

Descrizione: Visualizzazione dell'energia risparmiata riferita a 100 ore di esercizio.

Dipendenza: Vedi anche: p0040

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

VECTOR_G130/G150

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...29 CO/BO: Abilit. mancanti / Abilit. mancanti

B_INF

Modificabile: - | **Calcolato:** - | **Livello di accesso:** 1
Tipo di dati: Unsigned32 | **Indice dinamico:** - | **Schema logico:** 8734
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 di alimentazione.

Campo di bit:

Bit	Nome del segnale	Segnale 1	Segnale 0	FP
00	Manca abilitazione OFF1	Sì	No	-
01	Manca abilitazione OFF2	Sì	No	-
08	Manca abilitazione morsetto EP	Sì	No	-
16	Manca abilitazione interna OFF1	Sì	No	-
17	Manca abilitazione interna OFF2	Sì	No	-
26	Alimentatore non attivo o non operativo	Sì	No	-
29	Manca pronto impianto di raffreddamento	Sì	No	-

Dipendenza: Vedi anche: r0002

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Nota: Il valore r0046 = 0 indica che sono presenti tutte le abilitazioni per l'alimentatore.

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 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 selezionata la modalità di messa in servizio (p0009 > 0 o p0010 > 0) o è presente una reazione all'anomalia OFF2 oppure la sorgente del segnale OFF1 (p0840) viene modificata.

Bit 26 = 1 (manca abilitazione) quando:

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

Bit 29 = 1 (manca abilitazione) quando:

- È assente il segnale di pronto dell'impianto di raffreddamento tramite BI: p0266[1].

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

VECTOR_G130/G150

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

Dipendenza: Vedi anche: r0002

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

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).

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:

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

- 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 Identificazione dati motore e ottimizzazione regolatore n. giri / IDmot n_ott

VECTOR_G130/G150	**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	300	-

Descrizione: Visualizzazione dello stato attuale per l'identificazione dei dati del motore (misura da fermo) e nell'ottimizzazione del regolatore di numero di giri/velocità (misura in rotazione).

Valore:
0: Nessuna misura
115: Misura induttanza di dispersione q (parte 2)
120: Ottimizzazione regolatore numero di giri (test di oscillazione)
140: Calcolo impostazione regolatore velocità
150: Misura momento di inerzia
170: Misura corrente di magnetizzazione e caratteristica di saturaz.
190: Test encoder di velocità
195: Misura induttanza di dispersione q (parte 1)
200: Selezionata misura in rotazione
210: Identificazione posizione dei poli selezionata
220: Identificazione induttanza di dispersione
230: Identificazione costante di tempo del rotore
240: Identificazione induttanza statore
250: Identificazione induttanza statore LQLD
270: Identificazione resistenza statore
290: Identificazione tempo di interblocco valvole
300: Selezionata misura da fermo

Nota: Per r0047 = 300:
Questo valore viene visualizzato anche se è selezionata la calibrazione encoder p1990.

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

VECTOR_G130/G150	**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] = Set dati encoder EDS Encoder 3 attivo

Dipendenza: Vedi anche: p0186, p0187, p0188, p0189, r0838

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

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

r0050.0...3 CO/BO: Set di dati di comando CDS attivo / CDS effettivo

B_INF, VECTOR_G130/G150

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	-
02	CDS attivo bit 2	On	Off	-
03	CDS attivo bit 3	On	Off	-

Dipendenza: Vedi anche: p0810, p0811, r0836

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

r0051.0...4 CO/BO: Set di dati dell'azionamento DDS attivo / DDS effettivo

ENCODER, VECTOR_G130/G150

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	-
02	DDS attivo bit 2	On	Off	-
03	DDS attivo bit 3	On	Off	-
04	DDS attivo bit 4	On	Off	-

Dipendenza: Vedi anche: p0820, p0821, p0822, p0823, p0824, 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.

r0056.0...15 CO/BO: Parola di stato regolazione / ZSW regolazione

VECTOR_G130/G150

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
00	Inizializzazione terminata	Sì	No	-
01	Smagnetizzazione terminata	Sì	No	-
02	Abilitazione impulso disponibile	Sì	No	-
03	Avviamento graduale disponibile	Sì	No	-
04	Rimagnetizzazione terminata	Sì	No	-
05	Aumento di tensione all'avviamento	Attivo	Inattivo	6300
06	Tensione di accelerazione	Attivo	Inattivo	6300
07	Frequenza negativa	Sì	No	6719
08	Indebolimento di campo attivo	Sì	No	-
09	Limite tensione attivo	Sì	No	6714
10	Limite scorrimento attivo	Sì	No	6310

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

11	Limite frequenza attivo	Sì	No	6719
12	Regolatore limitazione corrente uscita tensione attivo	Sì	No	-
13	Limitazione corrente/coppia	Attivo	Inattivo	6060
14	Regolatore Vdc max attivo	Sì	No	6220, 6320
15	Regolatore Vdc min attivo	Sì	No	6220, 6320

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

VECTOR_G130/G150

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	Max	Impostazione di fabbrica
- [1/min]	- [1/min]	- [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 CO: Valore attuale del numero di giri non livellato / n_att non livell.

ENCODER

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	Max	Impostazione di fabbrica
- [1/min]	- [1/min]	- [1/min]

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

r0061 CO: Valore attuale di velocità non livellato / v_att non livell.

ENCODER (Encoder lineare)

Modificabile: - **Calcolato:** - **Livello di accesso:** 2
Tipo di dati: FloatingPoint32 **Indice dinamico:** - **Schema logico:** 1580, 4710, 4715
Gruppo Par.: Indicazioni, segnali **Gruppo delle unità:** 4_1 **Selezione unità:** p0505
Non con tipo mot.: - **Normalizzazione:** p2000 **Lista esperti:** 1

Min	Max	Impostazione di fabbrica
- [m/min]	- [m/min]	- [m/min]

Descrizione: Visualizzazione dei valori attuali di velocità non livellati rilevati dall'encoder.

r0061[0...2] CO: Valore attuale del numero di giri non livellato / n_att non livell.

VECTOR_G130/G150

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	Max	Impostazione di fabbrica
- [1/min]	- [1/min]	- [1/min]

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

Indice:
[0] = Encoder 1
[1] = Encoder 2
[2] = Encoder 3

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Nota: Per la costante parametrizzata del filtro tempo p1441 il segnale del numero di giri dell'encoder 1 viene visualizzato previa correzione dell'errore di inseguimento.

Il numero di giri degli encoder 2 e 3 viene visualizzato nei modi operativi V/f solo se è attivato il modulo funzionale "Regolazione giri/coppia" (r0108.2).

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

VECTOR_G130/G150

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[0...2] CO: Val. rif. n. giri / n_att

VECTOR_G130/G150

Modificabile: -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 1680, 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 del valore attuale di velocità della regolazione di velocità e del controllo V/f.

Indice:
[0] = Non livellato
[1] = Livellato con p0045
[2] = Calcolato da f_rif - f_scorr

Dipendenza: Vedi anche: r0021, r0022

Nota: Il valore attuale di velocità viene calcolato nel funzionamento senza encoder e in caso di controllo V/f.

Nel funzionamento con encoder r0063[0] è livellato con p1441.

Il valore attuale del numero di giri (r0063[0]) viene inoltre visualizzato in r0063[1] con p0045 livellato.

Il numero di giri calcolato a partire dalla frequenza di uscita e quella di scorrimento (r0063[2]) può essere confrontato con il valore attuale del numero di giri (r0063[0]) solo in stato stazionario.

Il valore attuale del numero di giri (r0063[0]) si trova anche come grandezza di visualizzazione con ulteriore livellamento in r0021.

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

VECTOR_G130/G150

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.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

r0065 Frequenza di scorrimento / Scorr. f

VECTOR_G130/G150	**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

VECTOR_G130/G150	**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

VECTOR_G130/G150	**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

r0068 CO: Corrente continua nel circuito intermedio / Idc CI

B_INF	**Modificabile:** -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
	Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 8014, 8750
	Gruppo Par.: Indicazioni, segnali	**Gruppo delle unità:** 6_4	**Selezione unità:** p0505
	Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** p2002	**Lista esperti:** 1
	Min - [A]	**Max** - [A]	**Impostazione di fabbrica** - [A]

Descrizione: Visualizzazione della corrente continua nel circuito intermedio.

Dipendenza: Vedi anche: r0027

Attenzione: Per i Basic Line Module della forma costruttiva Chassis il valore visualizzato non è valido, poiché con questo tipo di apparecchi non avviene il rilevamento della tensione.

Nota: La corrente continua nel circuito intermedio è disponibile livellata (r0027) e non livellata (r0068).

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

r0068[0...1] CO: Valore attuale di corrente / Entità att. I

VECTOR_G130/G150	**Modificabile:** -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
	Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 1690, 6714, 6799, 7017, 8014, 8017, 8018
	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.

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

Dipendenza: Vedi anche: r0027

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

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

Il valore attuale di corrente è disponibile livellato (r0027 con 300 ms, r0068[1] con p0045) e non livellato (r0068[0]).

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

VECTOR_G130/G150	**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

B_INF	**Modificabile:** -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
	Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 1774, 8750, 8850, 8864, 8940, 8950, 8964
	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

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

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

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

VECTOR_G130/G150	**Modificabile:** -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
	Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 6723, 6724, 6730, 6731, 6799
	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).

r0071 Tensione di uscita massima / Uscita U max

VECTOR_G130/G150	**Modificabile:** -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
	Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 1710, 6300, 6640, 6722, 6723, 6724, 6725, 6727
	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 massima di uscita.

Dipendenza: La tensione di uscita massima dipende dalla tensione corrente del circuito intermedio (r0070) e dal grado di controllo massimo (p1803).

Nota: Con carico del motore (motorico) in aumento, la tensione di uscita massima diminuisce a causa della riduzione della tensione del circuito intermedio.

r0072 CO: Tensione di uscita / V_uscita

VECTOR_G130/G150	**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).

r0073 Grado di controllo massimo / Max grad.modulaz.

VECTOR_G130/G150	**Modificabile:** -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
	Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 6723, 6724, 6725
	Gruppo Par.: Modulazione	**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 massimo.

Dipendenza: Vedi anche: p1803

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

r0074 CO: Grado di controllo / Grado di controllo

VECTOR_G130/G150	**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.

VECTOR_G130/G150	**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.

VECTOR_G130/G150	**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).

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

VECTOR_G130/G150	**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.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

r0078 CO: Valore attuale di corrente, formazione momento / Iq_att.

VECTOR_G130/G150	**Modificabile:** -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
	Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 1710, 6310, 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 genera la coppia (Iq_att).

Dipendenza: Vedi anche: r0030

Nota: Nel caso di controllo V/f questo valore è privo di significato.
Il valore attuale di corrente formante la coppia è disponibile livellato (r0030 con 300 ms) e non livellato (r0078).

r0079 CO: Valore di riferimento di coppia / M rif totale

VECTOR_G130/G150	**Modificabile:** -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
	Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 1700, 1710, 6030, 6060, 6710, 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.

r0080[0...1] CO: Valore attuale della coppia / M_att

VECTOR_G130/G150	**Modificabile:** -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
	Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 6714, 6799
	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.

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

Dipendenza: Vedi anche: r0031

Nota: Il valore attuale della coppia è disponibile livellato (r0031 con 100 ms, r0080[1] con p0045) e non livellato (r0080[0]).

r0081 CO: Utilizzo della coppia / Utilizzo M

VECTOR_G130/G150	**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 / r1538) * 100 %
- Coppia negativa: r0081 = (-r0079 / -r1539) * 100 %

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

r0082 CO: Valore attuale potenza attiva / P_att.

B_INF	**Modificabile:** -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
	Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 8750, 8850, 8950
	Gruppo Par.: Indicazioni, segnali	**Gruppo delle unità:** 14_7	**Selezione unità:** p0505
	Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** r2004	**Lista esperti:** 1
	Min - [kW]	**Max** - [kW]	**Impostazione di fabbrica** - [kW]

Descrizione: Visualizzazione della potenza attiva momentanea.

Dipendenza: Vedi anche: r0032

Attenzione: Per i Basic Line Module della forma costruttiva Chassis il valore visualizzato non è valido, poiché con questo tipo di apparecchi non avviene il rilevamento della tensione.

Nota: La potenza attiva è disponibile livellata (r0032) e non livellata (r0082).

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

VECTOR_G130/G150	**Modificabile:** -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
	Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 6714, 6799
	Gruppo Par.: Indicazioni, segnali	**Gruppo delle unità:** 14_5	**Selezione unità:** p0505
	Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** r2004	**Lista esperti:** 1
	Min - [kW]	**Max** - [kW]	**Impostazione di fabbrica** - [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

VECTOR_G130/G150	**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:** PERCENT	**Lista esperti:** 1
	Min - [%]	**Max** - [%]	**Impostazione di fabbrica** - [%]

Descrizione: Visualizzazione del valore di riferimento di flusso.

r0084[0...1] CO: Valore attuale flusso / V.att flusso

VECTOR_G130/G150	**Modificabile:** -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
	Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 6726, 6730, 6732
	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.

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

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Nota: Il valore attuale del flusso livellato con p1585 (indice 1) viene visualizzato solo nei motori sincroni ad eccitazione esterna. Nei seguenti casi viene visualizzato anche il valore attuale del flusso non livellato:
- Nel campo del modello di corrente.
- Durante l'identificazione della posizione dei poli.
- Nel controllo I/f.
- In caso di azionamento in stallo.

r0087 CO: Valore attuale del fattore di potenza / Cos phi att

VECTOR_G130/G150	**Modificabile:** -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
	Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 6714, 6730, 6732, 6799
	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 fattore attuale di potenza attiva.

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

VECTOR_G130/G150 (Reg. PID)	**Modificabile:** -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
	Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** -
	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.

r0089[0...2] Valore attuale tensione di fase / Val.att. U_fase

VECTOR_G130/G150	**Modificabile:** -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
	Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 6719
	Gruppo Par.: Indicazioni, segnali	**Gruppo delle unità:** 5_3	**Selezione unità:** p0505
	Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** p2001	**Lista esperti:** 1
	Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
	- [V]	- [V]	- [V]

Descrizione: Visualizzazione della tensione di fase attuale.

Indice:
[0] = Fase U
[1] = Fase V
[2] = Fase W

Nota: I valori vengono ricavati dalla durata di attivazione del transistor.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

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

CU_G_G130DP, CU_G_G130PN, CU_G_G150DP, CU_G_G150PN

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: r0110, p0115

Vedi anche: A01223, 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!).

r0094 CO: Angolo di trasformazione / Angolo trasform.

VECTOR_G130/G150

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: 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).

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p0097 Selezione tipo oggetti di azionamento / Selez. tipo DO

CU_G_G130DP, CU_G_G130PN, CU_G_G150DP, CU_G_G150PN

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	24	0

Descrizione: Esecuzione di una configurazione automatica dell'apparecchio.

p0099, p0107 e p0108 vengono impostati in modo corrispondente.

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)
12: Tipo di oggetto di azionamento VECTOR collegamento in parallelo
13: Tipo oggetto di azionam. VECTORMV - Collegamento in parallelo GM
14: Tipo di oggetto di azionamento VECTORMV - Circuito parallelo SM
15: Tipo di oggetto di azionamento DC_CTRL
16: Tipo di oggetto di azionamento SERVO HMI
17: Tipo di oggetto di azionamento VECTOR HMI
24: Tipo di oggetto di azionamento VECTORMV - Circuito parallelo SM

Dipendenza: Vedi anche: r0098, p0099

Vedi anche: A01330

Nota: Con p0097 = 0, p0099 viene impostato automaticamente ai valori di fabbrica.

Le impostazioni possibili dipendono dal tipo di apparecchio.

r0098[0...5] Topologia attuale dell'apparecchio / Top. att_app.

CU_G_G130DP, CU_G_G130PN, CU_G_G150DP, CU_G_G150PN

Modificabile: -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 1
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**
-	-	-

Descrizione: Visualizzazione della topologia attuale dell'apparecchio automaticamente rilevata in forma codificata.

Indice:
[0] = Presa DRIVE-CLiQ X100
[1] = Presa DRIVE-CLiQ X101
[2] = Presa DRIVE-CLiQ X102
[3] = Presa DRIVE-CLiQ X103
[4] = Presa DRIVE-CLiQ X104
[5] = Presa DRIVE-CLiQ X105

Dipendenza: Vedi anche: p0097, p0099

Nota: Codifica della topologia: abcd efgh hex

a = numero di Active Line Module

b = numero di Motor Module

c = numero di motori

d = numero di encoder motore (o dei rilevamenti della tensione di rete per gli Active Line Module)

e = numero di encoder aggiuntivi (o dei rilevamenti della tensione di rete per gli Active Line Module)

f = numero di Terminal Module

g = numero di Terminal Board

h = riservato

Se in tutti gli indici è presente il valore 0, significa che non è stato riconosciuto alcun componente tramite DRIVE-CLiQ.

Se in un punto della codifica (abcd efgh hex) si ha il valore F, si è verificato un overflow.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p0099[0...5] Topologia di riferimento dell'apparecchio / Top. rif. appar.

CU_G_G130DP, CU_G_G130PN, CU_G_G150DP, CU_G_G150PN

Modificabile: C1(1)	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 1
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: Impostazione della topologia di riferimento dell'apparecchio in forma codificata (vedere r0098). L'impostazione viene eseguita al momento della messa in servizio.

Vengono inclusi anche i componenti disattivati o non disponibili.

Indice:
[0] = Presa DRIVE-CLiQ X100
[1] = Presa DRIVE-CLiQ X101
[2] = Presa DRIVE-CLiQ X102
[3] = Presa DRIVE-CLiQ X103
[4] = Presa DRIVE-CLiQ X104
[5] = Presa DRIVE-CLiQ X105

Dipendenza: Il parametro può essere scritto solo con p0097 = 0.

Se va eseguita una configurazione automatica dell'apparecchio, per la risposta è necessario impostare un indice della topologia di riferimento dell'apparecchio sul valore della topologia attuale dell'apparecchio in r0098. Occorre selezionare un indice della topologia attuale dell'apparecchio con un valore diverso da 0.

Vedi anche: p0097, r0098

Vedi anche: A01330

Nota: Il parametro può essere impostato solo a 0, al valore della topologia attuale dell'apparecchio, al valore della topologia di riferimento dell'apparecchio e a FFFFFFFF hex.

Se in tutti gli indici è presente il valore 0, significa che la messa in servizio non è stata ancora eseguita.

Il valore FFFFFFFF hex indica che la topologia non è stata generata con la configurazione automatica dell'apparecchio, bensì che è stata effettuata una messa in servizio tramite il software di messa in servizio (ad es. tramite download dei parametri).

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

VECTOR_G130/G150

Modificabile: C2(1)	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 1
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, p0309, p0310, p0311, p0314, p0320, p0322, p0323, p0335, r0336, r0337, 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).

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

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

CU_G_G130DP, CU_G_G130PN, CU_G_G150DP, CU_G_G150PN

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
[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_G_G130DP, CU_G_G130PN, CU_G_G150DP, CU_G_G150PN

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.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

r0103 Vista specifica dell'applicazione / Vista spec_applic

B_INF, VECTOR_G130/G150

Modificabile: -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 2
Tipo di dati: Unsigned16	**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**
0	65535	-

Descrizione: Visualizzazione della vista specifica dell'applicazione del singolo oggetto di azionamento.

Dipendenza: Vedi anche: p0107, r0107

p0103[0...23] Vista specifica dell'applicazione / Vista spec_applic

CU_G_G130DP, CU_G_G130PN, CU_G_G150DP, CU_G_G150PN

Modificabile: C1(2)	**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	999	0

Descrizione: In ciascun indice viene registrata la vista specifica dell'applicazione di un oggetto di azionamento presente.
Il parametro non può essere modificato.

Dipendenza: Vedi anche: p0107, r0107

Nota: Le viste specifiche dell'applicazione vengono definite nella memoria non volatile in file con la seguente struttura:
PDxxxyyy.ACX
xxx: Vista specifica dell'applicazione (p0103)
yyy: Tipo di oggetto di azionamento (p0107)
Esempio:
PD052011.ACX
--> "011" indica l'oggetto di azionamento di tipo SERVO
--> "052" è il numero della vista per questo oggetto di azionamento

p0105 Attivare/disattivare oggetto di azionamento / DO att/disatt

B_INF, ENCODER, HUB, TB30, VECTOR_G130/G150

Modificabile: T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 2
Tipo di dati: Integer16	**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**
0	2	1

Descrizione: Impostazione per l'attivazione/disattivazione di un oggetto di azionamento.

Valore:
0: Disattivare oggetto di azionamento
1: Attivare oggetto di azionamento
2: Disattivare oggetto di azionamento e non presente

Raccomand.: Dopo aver inserito tutti i componenti di un oggetto di azionamento, conviene attendere l'avviso A01316 prima dell'attivazione.

Dipendenza: Vedi anche: r0106
Vedi anche: A01314, A01316

Cautela: Per l'attivazione di oggetti di azionamento con funzioni Safety abilitate vale:
dopo la riattivazione deve essere eseguito un riavvio a caldo (p0009 = 30, p0976 = 2, 3) o un POWER ON.

Attenzione: Per l'attivazione vale quanto segue:
Se i componenti vengono inseriti per la prima volta e viene attivato l'oggetto di azionamento corrispondente, il sistema di azionamento si avvia automaticamente. A tal fine è necessaria una cancellazione impulsi di tutti gli oggetti di azionamento.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Nota: Per il valore = 0, 2:

quando un oggetto di azionamento viene disattivato, non emette più errori.

Valore = 0:

Tutti i componenti dell'oggetto di azionamento sono stati messi in funzione e vengono disattivati con questo valore. Possono essere scollegati senza errori da DRIVE-CLiQ.

Valore = 1:

Tutti i componenti dell'oggetto di azionamento devono essere disponibili per il funzionamento senza errori.

Valore = 2:

I componenti impostati a questo valore in un progetto di un oggetto di azionamento creato offline non devono mai essere inseriti nella topologia di riferimento. In questo modo vengono contrassegnati i componenti per il bypass sul ramo DRIVE-CLiQ.

Per i componenti costituiti da più singoli componenti (ad es. Double Motor Module), non è consentito impostare a questo valore solo alcuni componenti.

p0105 Attivare/disattivare oggetto di azionamento / DO att/disatt

CU_G_G130DP, CU_G_G130PN, CU_G_G150DP, CU_G_G150PN

Modificabile: U, T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 2
Tipo di dati: Integer16	**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**
0	1	1

Descrizione: Impostazione per l'attivazione/disattivazione di un oggetto di azionamento.

Valore:
0: Disattivare oggetto di azionamento
1: Attivare oggetto di azionamento

Dipendenza: Vedi anche: r0106

Attenzione: Per l'attivazione vale quanto segue:

Se i componenti vengono inseriti per la prima volta e viene attivato l'oggetto di azionamento corrispondente, il sistema di azionamento si avvia automaticamente. A tal fine è necessaria una cancellazione impulsi di tutti gli oggetti di azionamento.

p0105 Attivare/disattivare oggetto di azionamento / DO att/disatt

TM31

Modificabile: T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 2
Tipo di dati: Integer16	**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**
0	2	1

Descrizione: Impostazione per l'attivazione/disattivazione di un oggetto di azionamento.

Valore:
0: Disattivare oggetto di azionamento
1: Attivare oggetto di azionamento
2: Disattivare oggetto di azionamento e non presente

Raccomand.: Dopo aver inserito tutti i componenti di un oggetto di azionamento, conviene attendere l'avviso A01316 prima dell'attivazione.

Dipendenza: Vedi anche: r0106

Vedi anche: A01314, A01316

Avvertenza: Un azionamento che viene comandato con la simulazione degli ingressi di un Terminal Module viene arrestato durante la commutazione di questo parametro.

Attenzione: Per l'attivazione vale quanto segue:

Se i componenti vengono inseriti per la prima volta e viene attivato l'oggetto di azionamento corrispondente, il sistema di azionamento si avvia automaticamente. A tal fine è necessaria una cancellazione impulsi di tutti gli oggetti di azionamento.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Nota: Per il valore = 0, 2:

quando un oggetto di azionamento viene disattivato, non emette più errori.

Valore = 0:

Tutti i componenti dell'oggetto di azionamento sono stati messi in funzione e vengono disattivati con questo valore. Possono essere scollegati senza errori da DRIVE-CLiQ.

Valore = 1:

Tutti i componenti dell'oggetto di azionamento devono essere disponibili per il funzionamento senza errori.

Valore = 2:

I componenti impostati a questo valore in un progetto di un oggetto di azionamento creato offline non devono mai essere inseriti nella topologia di riferimento. In questo modo vengono contrassegnati i componenti per il bypass sul ramo DRIVE-CLiQ.

Per i componenti costituiti da più singoli componenti (ad es. Double Motor Module), non è consentito impostare a questo valore solo alcuni componenti.

p0105 Attivare/disattivare oggetto di azionamento / DO att/disatt

TM54F_MA, TM54F_SL

Modificabile: 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.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
0	2	1

Descrizione: Impostazione per l'attivazione/disattivazione di un oggetto di azionamento.

Valore:
0: Disattivare oggetto di azionamento
1: Attivare oggetto di azionamento
2: Disattivare oggetto di azionamento e non presente

Raccomand.: Dopo aver inserito tutti i componenti di un oggetto di azionamento, conviene attendere l'avviso A01316 prima dell'attivazione.

Dipendenza: Vedi anche: r0106

Vedi anche: A01314, A01316

Cautela: Il modulo TM54F può essere disattivato soltanto se sono disattivati tutti gli azionamenti assegnati allo stesso tramite p10010 o se Safety non è abilitato sugli azionamenti assegnati.

Per l'attivazione di oggetti di azionamento con funzioni Safety abilitate vale:

dopo la riattivazione deve essere eseguito un riavvio a caldo (p0009 = 30, p0976 = 2, 3) o un POWER ON.

Attenzione: Per l'attivazione vale quanto segue:

Se i componenti vengono inseriti per la prima volta e viene attivato l'oggetto di azionamento corrispondente, il sistema di azionamento si avvia automaticamente. A tal fine è necessaria una cancellazione impulsi di tutti gli oggetti di azionamento.

Nota: Per il valore = 0, 2:

quando un oggetto di azionamento viene disattivato, non emette più errori.

Valore = 0:

Tutti i componenti dell'oggetto di azionamento sono stati messi in funzione e vengono disattivati con questo valore. Possono essere scollegati senza errori da DRIVE-CLiQ.

Valore = 1:

Tutti i componenti dell'oggetto di azionamento devono essere disponibili per il funzionamento senza errori.

Valore = 2:

I componenti impostati a questo valore in un progetto di un oggetto di azionamento creato offline non devono mai essere inseriti nella topologia di riferimento. In questo modo vengono contrassegnati i componenti per il bypass sul ramo DRIVE-CLiQ.

Per i componenti costituiti da più singoli componenti (ad es. Double Motor Module), non è consentito impostare a questo valore solo alcuni componenti.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

r0106 Oggetto di azionamento attivo/inattivo / DO att/inatt

B_INF, CU_G_G130DP, CU_G_G130PN, CU_G_G150DP, CU_G_G150PN, ENCODER, HUB, TB30, TM31, VECTOR_G130/G150	**Modificabile:** -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 2
	Tipo di dati: Integer16	**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
0	1	-

Descrizione: Visualizzazione dello stato "attivo/inattivo" di un oggetto dell'azionamento.

Valore:
0: Oggetto di azionamento inattivo
1: Oggetto di azionamento attivo

Dipendenza: Vedi anche: p0105

r0107 Tipo oggetti di azionamento / Tipo DO

B_INF, ENCODER, HUB, TB30, TM31, TM54F_MA, TM54F_SL, VECTOR_G130/G150	**Modificabile:** -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 2
	Tipo di dati: Integer16	**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
0	300	-

Descrizione: Visualizzazione del tipo del singolo oggetto di azionamento.

Valore:
0: -
1: SINAMICS S
2: SINAMICS G
3: SINAMICS I
4: SINAMICS CX32
5: SINAMICS GM
6: SINAMICS DC
7: SINAMICS GL
9: SINAMICS S110
10: ACTIVE INFEED CONTROL
11: SERVO
12: VECTOR
13: VECTORMV
14: VECTORGL
16: VECTORSL
17: DC_CTRL
18: VECTORM2C
19: VECTORDM
20: SMART INFEED CONTROL
30: BASIC INFEED CONTROL
35: BRAKE MODULE M2C
40: ACTIVE INFEED CONTROLMV
41: BASIC INFEED CONTROLMV
42: ACTIVE INFEED CONTROLM2C
51: SINAMICS G120 230 (SingleDO-Drive which combines Device+Vector)
52: SINAMICSG120 240_2 (SingleDO-Drive which combines Device+Vector)
100: TB30 (Terminal Board)
101: SINAMICS SL
102: SINAMICS SM120
104: SINAMICS SM120I
150: DRIVE-CLiQ Hub Module

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

200: TM31 (Terminal Module)
201: TM41 (Terminal Module)
202: TM17 High Feature (Terminal Module)
203: TM15 (Terminal Module)
204: TM15 (Terminal Module for SINAMICS)
205: TM54F - Master (Terminal Module)
206: TM54F - Slave (Terminal Module)
207: TM120 (Terminal Module)
254: CU-LINK
300: ENCODER

Dipendenza: Vedi anche: p0103, r0103

p0107[0...23] Tipo oggetti di azionamento / Tipo DO

CU_G_G130DP, CU_G_G130PN, CU_G_G150DP, CU_G_G150PN

Modificabile: C1(2)	**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	300	0

Descrizione: In ciascun indice viene registrato il tipo di un oggetto di azionamento presente.

Valore:
0: -
1: SINAMICS S
2: SINAMICS G
3: SINAMICS I
4: SINAMICS CX32
5: SINAMICS GM
6: SINAMICS DC
7: SINAMICS GL
9: SINAMICS S110
10: ACTIVE INFEED CONTROL
11: SERVO
12: VECTOR
13: VECTORMV
14: VECTORGL
16: VECTORSL
17: DC_CTRL
18: VECTORM2C
19: VECTORDM
20: SMART INFEED CONTROL
30: BASIC INFEED CONTROL
35: BRAKE MODULE M2C
40: ACTIVE INFEED CONTROLMV
41: BASIC INFEED CONTROLMV
42: ACTIVE INFEED CONTROLM2C
51: SINAMICS G120 230 (SingleDO-Drive which combines Device+Vector)
52: SINAMICSG120 240_2 (SingleDO-Drive which combines Device+Vector)
100: TB30 (Terminal Board)
101: SINAMICS SL
102: SINAMICS SM120
104: SINAMICS SM120I
150: DRIVE-CLiQ Hub Module
200: TM31 (Terminal Module)
201: TM41 (Terminal Module)
202: TM17 High Feature (Terminal Module)
203: TM15 (Terminal Module)
204: TM15 (Terminal Module for SINAMICS)
205: TM54F - Master (Terminal Module)
206: TM54F - Slave (Terminal Module)
207: TM120 (Terminal Module)
254: CU-LINK
300: ENCODER

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Indice:
[0] = Tipo di oggetto di azionamento Control Unit
[1] = Tipo di oggetto di azionamento oggetto 1
[2] = Tipo di oggetto di azionamento oggetto 2
[3] = Tipo di oggetto di azionamento oggetto 3
[4] = Tipo di oggetto di azionamento oggetto 4
[5] = Tipo di oggetto di azionamento oggetto 5
[6] = Tipo di oggetto di azionamento oggetto 6
[7] = Tipo di oggetto di azionamento oggetto 7
[8] = Tipo di oggetto di azionamento oggetto 8
[9] = Tipo di oggetto di azionamento oggetto 9
[10] = Tipo di oggetto di azionamento oggetto 10
[11] = Tipo di oggetto di azionamento oggetto 11
[12] = Tipo di oggetto di azionamento oggetto 12
[13] = Tipo di oggetto di azionamento oggetto 13
[14] = Tipo di oggetto di azionamento oggetto 14
[15] = Tipo di oggetto di azionamento oggetto 15
[16] = Tipo di oggetto di azionamento oggetto 16
[17] = Tipo di oggetto di azionamento oggetto 17
[18] = Tipo di oggetto di azionamento oggetto 18
[19] = Tipo di oggetto di azionamento oggetto 19
[20] = Tipo di oggetto di azionamento oggetto 20
[21] = Tipo di oggetto di azionamento oggetto 21
[22] = Tipo di oggetto di azionamento oggetto 22
[23] = Tipo di oggetto di azionamento oggetto 23

Dipendenza: Vedi anche: p0103, r0103

Cautela: Se si modifica il parametro e si esce dalla messa in servizio dell'apparecchio, l'intero software viene reimpostato e tutte le parametrizzazioni dell'azionamento vanno perdute.

Nota: Il numero (p0101) e il relativo tipo di un oggetto di azionamento si trovano nello stesso indice.

La modifica del tipo di un oggetto di azionamento può avvenire solo in SINAMICS S tra SERVO e VECTOR. Se si modifica il parametro e si chiude la messa in servizio dell'apparecchio (p0009 da 2 a 0), i parametri dell'azionamento vengono reimpostati.

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

B_INF

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
15	Collegamento in parallelo	Attivato	Non attivato	-
18	Blocchi funzionali liberi	Attivato	Non attivato	-
26	Braking Module esterno	Attivato	Non attivato	-
28	Impianto di raffr.	Attivato	Non attivato	-
31	PROFINET	Attivato	Non attivato	-

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

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

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

CU_G_G130DP, CU_G_G130PN, CU_G_G150DP, CU_G_G150PN

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
[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	-

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

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

ENCODER

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
12	Encoder lineare	Attivato	Non attivato	-
18	Blocchi funzionali liberi	Attivato	Non attivato	-
31	PROFINET	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

TB30, TM31

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
18	Blocchi funzionali liberi	Attivato	Non attivato	-
31	PROFINET	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

VECTOR_G130/G150

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 2011 All Rights Reserved

Campo di bit:

Bit	Nome del segnale	Segnale 1	Segnale 0	FP
02	Regolazione giri/coppia	Attivato	Non attivato	-
08	Canale del valore di riferimento esteso	Attivato	Non attivato	-
13	Asse rotante Safety	Attivato	Non attivato	-
14	Controllo di frenatura esteso	Attivato	Non attivato	-
15	Collegamento in parallelo	Attivato	Non attivato	-
16	Regolatore PID	Attivato	Non attivato	-
17	Segnalazioni/sorveglianze ampliate	Attivato	Non attivato	-
18	Blocchi funzionali liberi	Attivato	Non attivato	-
20	Unità di comando software	Attivato	Non attivato	-
28	Impianto di raffr.	Attivato	Non attivato	-
29	CAN	Attivato	Non attivato	-
31	PROFINET	Attivato	Non attivato	-

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

r0110[0...2] Tempi di campionamento di base / Tempo base

CU_G_G130DP, CU_G_G130PN, CU_G_G150DP, CU_G_G150PN

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.: - **Normalizzazione:** - **Lista esperti:** 1

Min	Max	Impostazione di fabbrica
0.00 [µs]	10000.00 [µs]	- [µs]

Descrizione: Visualizzazione dei tempi di campionamento di base.
I tempi di campionamento vengono impostati tramite p0112 o p0115. I valori per i tempi di campionamento di base vengono calcolati in base a queste impostazioni.

Indice:
[0] = Tempo di campionamento di base 0
[1] = Tempo di campionamento di base 1
[2] = Tempo di campionamento di base 2

r0111 Selezione tempo di campionamento di base / Selez. tempo base

B_INF, CU_G_G130DP, CU_G_G130PN, CU_G_G150DP, CU_G_G150PN, HUB, VECTOR_G130/G150

Modificabile: - **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.: - **Normalizzazione:** - **Lista esperti:** 1

Min	Max	Impostazione di fabbrica
0	2	-

Descrizione: Visualizzazione della selezione del tempo di campionamento di base per questo oggetto di azionamento.
Dipendenza: Vedi anche: r0110

r0111 Selezione tempo di campionamento di base / Selez. tempo base

TB30, TM31

Modificabile: - **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.: - **Normalizzazione:** - **Lista esperti:** 1

Min	Max	Impostazione di fabbrica
0	2	-

Descrizione: Visualizzazione della selezione del tempo di campionamento di base per questo oggetto di azionamento.
Dipendenza: Vedi anche: r0110
Nota: Questo parametro è privo di significato per il TB30 e i Terminal Module.
Per TB30 e determinati Terminal Module i tempi di campionamento si possono impostare tramite il parametro p4099 (vedere la descrizione di p4099 per il modulo in questione).

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p0112 Preimpostazione tempi di campionamento p0115 / An. t per p0115

B_INF

Modificabile: C1(3)	**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.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
0	5	3

Descrizione:

Preassegnazione dei tempi di campionamento in p0115.

I clock per: regolatore di corrente / regolatore del numero di giri / regolatore di flusso / canale del valore di riferimento / regolatore di posizione/ posizionamento / regolatore PID vengono preassegnati come segue:

SINAMICS S, servoazionamento:

p0112 = 1: 250 / 250 / 250 / 4000 / 2000 / 8000 / 4000 µs (per apparecchi chassis)

p0112 = 2: 125 / 250 / 250 / 4000 / 2000 / 8000 / 4000 µs

p0112 = 3: 125 / 125 / 125 / 4000 / 1000 / 4000 / 4000 µs

p0112 = 4: 62.5 / 62.5 / 62.5 / 1000 / 1000 / 2000 / 1000 µs

p0112 = 5: 31.25 / 31.25 / 31.25 / 1000 / 1000 / 2000 / 1000 µs

SINAMICS S, Active Infeed (p0112 = 1 non per p0092 = 1):

p0112 = 1: 400 / - / - / 1600 µs (preimpostazione per la frequenza impulsi nominale = 2.5 kHz)

p0112 = 2: 250 / - / - / 2000 µs (preimpostazione per la frequenza impulsi nominale = 4.0 kHz)

p0112 = 3: 125 / - / - / 2000 µs

p0112 = 4: 125 / - / - / 1000 µs

p0112 = 5: 125 / - / - / 500 µs

SINAMICS S, Smart Infeed (p0112 = 1 non per p0092 = 1):

p0112 = 1: 400 / - / - / 1600 µs (preimpostazione per la frequenza impulsi nominale = 2.5 kHz)

p0112 = 2: 250 / - / - / 2000 µs (preimpostazione per la frequenza impulsi nominale = 4.0 kHz)

p0112 = 3: 250 / - / - / 2000 µs

p0112 = 4: 250 / - / - / 1000 µs

p0112 = 5: non possibile

SINAMICS S, Basic Infeed, Booksize:

p0112 = 4: 250 / - / - / 2000 µs

SINAMICS S, Basic Infeed, Chassis:

p0112 = 1: 2000 / - / - / 2000 µs

p0112 = 2: 2000 / - / - / 2000 µs (preimpostazione)

p0112 = 3: 2000 / - / - / 2000 µs

p0112 = 4: non possibile

p0112 = 5: non possibile

SINAMICS S/G, azionamento vettoriale (p0112 = 1) non per p0092 = 1 e non per PM340):

p0112 = 1: 400 / 1600 / 1600 / 1600 / 3200 / 3200 / 3200 µs (per frequenza impulsi nominale 1.25, 2.5 kHz)

p0112 = 2: 250 / 1000 / 2000 / 1000 / 2000 / 4000 / 4000 µs

p0112 = 3: 250 / 1000 / 1000 / 1000 / 2000 / 4000 / 4000 µs (per frequenza impulsi nominale 2.0, 4.0 kHz)

SINAMICS S, azionamento vettoriale:

p0112 = 4: 250 / 500 / 1000 / 500 / 1000 / 2000 / 2000 µs

p0112 = 5: 250 / 250 / 1000 / 250 / 1000 / 2000 / 1000 µs

Valore:

0: Esperti
1: xLow
2: Low
3: Standard
4: High
5: xHigh

Raccomand.:

Se si modificano i tempi di campionamento del regolatore di corrente e del numero di giri (vedere anche p0115), si consiglia di ricalcolare le impostazioni del regolatore tramite p0340 = 4 dopo essere usciti dalla messa in servizio (p0009 = 0).

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Dipendenza: La selezione di un valore di parametro per p0112 viene impedita se non si può impostare il corrispondente clock del regolatore di corrente (ad es. p0112 = 1 non è possibile con azionamento vettoriale e parte di potenza PM340).

Se per un servoazionamento viene impostato p112 = 5, la frequenza impulsi p1800 viene preimpostata con 8 kHz.

Vedi anche: p0092

Nota: Selezionando p0112 = 0 (Esperti), si abilita la regolazione dei singoli tempi di campionamento in p0115.

p0112 = 1 non è impostabile con un tipo di parte di potenza PM340 (vedere r0203) in caso di azionamenti vettoriali.

p0112 Preimpostazione tempi di campionamento p0115 / An. t per p0115

VECTOR_G130/G150			
	Modificabile: C1(3)	**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.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
	Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
	0	3	3

Descrizione: Preassegnazione dei tempi di campionamento in p0115.

I clock per: regolatore di corrente / regolatore del numero di giri / regolatore di flusso / canale del valore di riferimento / regolatore di posizione/ posizionamento / regolatore PID vengono preassegnati come segue:

SINAMICS S, servoazionamento:

p0112 = 1: 250 / 250 / 250 / 4000 / 2000 / 8000 / 4000 µs (per apparecchi chassis)

p0112 = 2: 125 / 250 / 250 / 4000 / 2000 / 8000 / 4000 µs

p0112 = 3: 125 / 125 / 125 / 4000 / 1000 / 4000 / 4000 µs

p0112 = 4: 62.5 / 62.5 / 62.5 / 1000 / 1000 / 2000 / 1000 µs

p0112 = 5: 31.25 / 31.25 / 31.25 / 1000 / 1000 / 2000 / 1000 µs

SINAMICS S, Active Infeed (p0112 = 1 non per p0092 = 1):

p0112 = 1: 400 / - / - / 1600 µs (preimpostazione per la frequenza impulsi nominale = 2.5 kHz)

p0112 = 2: 250 / - / - / 2000 µs (preimpostazione per la frequenza impulsi nominale = 4.0 kHz)

p0112 = 3: 125 / - / - / 2000 µs

p0112 = 4: 125 / - / - / 1000 µs

p0112 = 5: 125 / - / - / 500 µs

SINAMICS S, Smart Infeed (p0112 = 1 non per p0092 = 1):

p0112 = 1: 400 / - / - / 1600 µs (preimpostazione per la frequenza impulsi nominale = 2.5 kHz)

p0112 = 2: 250 / - / - / 2000 µs (preimpostazione per la frequenza impulsi nominale = 4.0 kHz)

p0112 = 3: 250 / - / - / 2000 µs

p0112 = 4: 250 / - / - / 1000 µs

p0112 = 5: non possibile

SINAMICS S, Basic Infeed, Booksize:

p0112 = 4: 250 / - / - / 2000 µs

SINAMICS S, Basic Infeed, Chassis:

p0112 = 1: 2000 / - / - / 2000 µs

p0112 = 2: 2000 / - / - / 2000 µs (preimpostazione)

p0112 = 3: 2000 / - / - / 2000 µs

p0112 = 4: non possibile

p0112 = 5: non possibile

SINAMICS S/G, azionamento vettoriale (p0112 = 1) non per p0092 = 1 e non per PM340):

p0112 = 1: 400 / 1600 / 1600 / 1600 / 3200 / 3200 / 3200 µs (per frequenza impulsi nominale 1.25, 2.5 kHz)

p0112 = 2: 250 / 1000 / 2000 / 1000 / 2000 / 4000 / 4000 µs

p0112 = 3: 250 / 1000 / 1000 / 1000 / 2000 / 4000 / 4000 µs (per frequenza impulsi nominale 2.0, 4.0 kHz)

SINAMICS S, azionamento vettoriale:

p0112 = 4: 250 / 500 / 1000 / 500 / 1000 / 2000 / 2000 µs

p0112 = 5: 250 / 250 / 1000 / 250 / 1000 / 2000 / 1000 µs

Valore:
0: Esperti
1: xLow
2: Low
3: Standard

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Raccomand.: Se si modificano i tempi di campionamento del regolatore di corrente e del numero di giri (vedere anche p0115), si consiglia di ricalcolare le impostazioni del regolatore tramite p0340 = 4 dopo essere usciti dalla messa in servizio (p0009 = 0).

Dipendenza: La selezione di un valore di parametro per p0112 viene impedita se non si può impostare il corrispondente clock del regolatore di corrente (ad es. p0112 = 1 non è possibile con azionamento vettoriale e parte di potenza PM340).

Se per un servoazionamento viene impostato p112 = 5, la frequenza impulsi p1800 viene preimpostata con 8 kHz.

Vedi anche: p0092

Nota: Selezionando p0112 = 0 (Esperti), si abilita la regolazione dei singoli tempi di campionamento in p0115.

p0112 = 1 non è impostabile con un tipo di parte di potenza PM340 (vedere r0203) in caso di azionamenti vettoriali.

p0113 Selezione frequenza impulsi minima / Selez. fr. imp.min

VECTOR_G130/G150	**Modificabile:** C1(3)	**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.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
	Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
	1.000 [kHz]	2.000 [kHz]	2.000 [kHz]

Descrizione: La preassegnazione del tempo di campionamento del regolatore di corrente (p0115[0]) viene effettuata selezionando la frequenza impulsi minima.

Dipendenza: Il parametro è modificabile solo con p0112 = 0 (Esperti). Per il funzionamento con sincronismo di clock (p0092 = 1) il parametro può essere impostato soltanto in modo da fornire un clock del regolatore di corrente che sia un numero intero per 125 µs.

La frequenza impulsi desiderata si può impostare dopo la messa in servizio (p0009 = p0010 = 0) in p1800.

Vedi anche: p0112, r0114, p0115, p1800

Nota: Il tempo di campionamento del regolatore di corrente (p0115[0]) è impostato al valore reciproco della frequenza impulsi doppia minima. Con p0113 = 1.0 kHz viene impostato p0115[0] = 500 µs, con p0113 = 2.0 kHz viene impostato p0115[0] = 250 µs. Il tempo di campionamento del regolatore di corrente (p0115[0]) calcolato a partire dalla frequenza impulsi viene impostato nella griglia di 1.25 µs.

Con una parte di potenza del tipo PM340 (vedere r0203) si possono impostare solo i valori 1.0 e 2.0 kHz. 1.0 kHz si può impostare per ottenere un clock del regolatore di corrente di 500µs. Tuttavia in questo caso la frequenza impulsi minima p1800 è limitata a 2 kHz.

r0114[0...9] Frequenza impulsi minima consigliata / f impulsi min cons

VECTOR_G130/G150	**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.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
	Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
	- [kHz]	- [kHz]	- [kHz]

Descrizione: Visualizzazione dei valori consigliati (indice 0 e1) per la frequenza impulsi minima (p0113).

Se il sistema rifiuta una modifica di p0113 perché il valore impiegato non rientra nel campo dei valori ammessi, si potrà utilizzare in alternativa il valore consigliato di r0114.

Indice:
[0] = Se viene modificato solo l'azionamento corrente
[1] = Se si modificano tutti gli azionamenti nella linea DRIVE-CLiQ
[2] = 2. Possibile frequenza impulsi
[3] = 3. Possibile frequenza impulsi
[4] = 4. Possibile frequenza impulsi
[5] = 5. Possibile frequenza impulsi
[6] = 6. Possibile frequenza impulsi
[7] = 7. Possibile frequenza impulsi
[8] = 8. Possibile frequenza impulsi
[9] = 9. Possibile frequenza impulsi

Dipendenza: Vedi anche: p0113

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Nota: Alla fine della messa in servizio (p0009 = p0010 = 0), negli indici da 1 a 9 vengono visualizzate le frequenze impulsi ricavate dal tempo di campionamento p115[0]. Se non vi sono ulteriori limitazioni (ad es. avendo selezionato un filtro di uscita), questi valori si possono immettere in p1800. La frequenza impulsi massima della parte di potenza è stata già considerata in r0114.

Un valore di 0 kHz indica che non vi è una frequenza impulsi consigliata.

p0115[0...6] Tempi di campionamento per circuiti di regolazione interni / Reg.int t_camp.

B_INF

Modificabile: C1(3)	**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.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
0.00 [µs]	16000.00 [µs]	[0] 125.00 [µs]
		[1] 125.00 [µs]
		[2] 125.00 [µs]
		[3] 4000.00 [µs]
		[4] 1000.00 [µs]
		[5] 4000.00 [µs]
		[6] 4000.00 [µs]

Descrizione: Impostazione dei tempi di campionamento per i circuiti di regolazione.

La preassegnazione ha luogo tramite p0112 e può essere modificata singolarmente solo quando p0112 = 0 (Esperti).

Raccomand.: Se si modificano i tempi di campionamento del regolatore di corrente e del numero di giri (vedere anche p0115), si consiglia di ricalcolare le impostazioni del regolatore tramite p0340 = 4 dopo essere usciti dalla messa in servizio (p0009 = 0).

Indice:
[0] = Regolat. corr.
[1] = Regolat.num.giri
[2] = Regolat.flusso
[3] = Canale rif.
[4] = Regol. posizione
[5] = Posizionamento
[6] = Regolatore PID

Dipendenza: È possibile regolare i tempi di campionamento solo quando p0112 = 0 (Esperti). Se un tempo di campionamento viene modificato nella modalità esperti, automaticamente vengono modificati tutti i tempi di campionamento di indice superiore nello stesso rapporto in cui è stato modificato il tempo di campionamento. Questa sincronizzazione di intervalli di tempo più lenti avviene solo se il tempo di campionamento calcolato è consentito. Il limite massimo è 8 ms.

Le regolazioni sovrapposte si possono calcolare solo in rapporti numerici interi rispetto alla regolazione subordinata (ad es. p0115[1] = N * p0115[0]; con N = intero). Il tempo di campionamento del regolatore del numero di giri (p0115[1]) può essere al massimo 8 volte il valore del tempo di campionamento del regolatore di corrente (p0115[0]).

Il tempo di campionamento massimo del regolatore di corrente è di 250 µs per i servoazionamenti e di 500 µs per gli azionamenti vettoriali.

I tempi di campionamento per il canale del valore di riferimento (p0115[3]), il regolatore di posizione (p0115[4]), il posizionamento (p0115[5]) e il regolatore PID (p0115[6]) devono avere come minimo un valore doppio del tempo di campionamento del regolatore di corrente (p0115[0]).

Vedi anche: r0110, r0111, p0112

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Nota: Per i moduli funzionali attivabili (ad es. regolatore PID) vengono preimpostati i valori dei parametri.

Per l'Active Line Module (ALM) e lo Smart Line Module (SLM) il regolatore di corrente e il regolatore di tensione del circuito intermedio funzionano con lo stesso tempo di campionamento. Il clock massimo del regolatore di corrente per ALM/SLM è di 400 µs.

Per il Basic Line Module (BLM) la misurazione della tensione di circuito intermedio avviene nel tempo di campionamento del regolatore di corrente.

Per BLM Booksize è ammesso solo il tempo di campionamento del regolatore di corrente di 250 µs. Per BLM Chassis è ammesso solo il tempo di campionamento del regolatore di corrente di 2000 µs.

Per il tipo di parte di potenza PM340 (r0203) possono essere impostati solo tempi di campionamento del regolatore di corrente di 62.5 µs, 125 µs, 250 µs e 500 µs. Il clock del regolatore di corrente massimo per servoazionamenti e il clock del regolatore di corrente minimo per azionamenti vettoriali è di 250 µs.

Se vengono modificati singolarmente in p0115 i tempi di campionamento per p0112 = 0 (Esperti), occorre tenere presente che i tempi di campionamento impostati per il canale del valore di riferimento (p0115[3]), il regolatore di posizione (p0115[4]), il posizionamento (p0115[5]) e il regolatore PID (p0115[6]) sono sempre maggiori o uguali al doppio del tempo di campionamento del regolatore di corrente (p0115[0]).

p0115[0] Tempo di campionamento per funzioni aggiuntive / Tempi camp funz.ag

CU_G_G130DP, CU_G_G130PN, CU_G_G150DP, CU_G_G150PN

Modificabile: C1(3)	**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.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
0.00 [µs]	16000.00 [µs]	4000.00 [µs]

Descrizione: Impostazione del tempi di campionamento di base per le funzioni aggiuntive (DCC, blocchi funzionali liberi) su questo oggetto.

Sono ammessi solo i valori di impostazione che sono multipli interi di 125 µs.

Indice: [0] = T camp. di base

p0115[0] Tempo di campionamento per il calcolo del numero di giri / t_camp calcolo n

ENCODER

Modificabile: C1(3)	**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.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
125.00 [µs]	500.00 [µs]	125.00 [µs]

Descrizione: Impostazione del tempo di campionamento per il calcolo del numero di giri.

Indice: [0] = T camp. di base

p0115[0] Tempo di campionamento per funzioni aggiuntive / Tempi camp funz.ag

TB30, TM31

Modificabile: C1(3)	**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.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
0.00 [µs]	16000.00 [µs]	4000.00 [µs]

Descrizione: Impostazione del tempi di campionamento per le funzioni aggiuntive (DCC, blocchi funzionali liberi) su questo oggetto.

Sono ammessi solo i valori di impostazione che sono multipli interi di 125 µs.

Indice: [0] = T camp. di base

Nota: Questo parametro vale solo per l'impostazione dei tempi di campionamento di eventuali funzioni aggiuntive.

I tempi di campionamento di ingressi/uscite devono essere impostati in P4099.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p0115[0...6] Tempi di campionamento per circuiti di regolazione interni / Reg.int t_camp.

VECTOR_G130/G150	**Modificabile:** C1(3)	**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.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
	Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
	0.00 [µs]	16000.00 [µs]	[0] 250.00 [µs]
			[1] 1000.00 [µs]
			[2] 1000.00 [µs]
			[3] 1000.00 [µs]
			[4] 2000.00 [µs]
			[5] 4000.00 [µs]
			[6] 4000.00 [µs]

Descrizione:

Impostazione dei tempi di campionamento per i circuiti di regolazione.

La preassegnazione ha luogo tramite p0112 e può essere modificata singolarmente solo quando p0112 = 0 (Esperti).

Raccomand.:

Se si modificano i tempi di campionamento del regolatore di corrente e del numero di giri (vedere anche p0115), si consiglia di ricalcolare le impostazioni del regolatore tramite p0340 = 4 dopo essere usciti dalla messa in servizio (p0009 = 0).

Per la modifica del tempo di campionamento del regolatore di corrente si raccomandano valori che siano multipli interi di 6.25 µs. I tempi di campionamento di I/O analogici o digitali (vedere p0799, p4099) vanno impostati come multipli interi rispetto al tempo di campionamento del regolatore di corrente.

Se il tempo di campionamento del regolatore di corrente viene ridotto rispetto all'impostazione standard (ad es. sotto 250 µs), si consiglia di eseguire prima l'identificazione dei dati del motore (misurazione da fermo), in modo da evitare il sovraccarico termico della parte di potenza dovuto a frequenze impulsi elevate (p1800).

Indice:

[0] = Regolat. corr.
[1] = Regolat.num.giri
[2] = Regolat.flusso
[3] = Canale rif.
[4] = Regol. posizione
[5] = Posizionamento
[6] = Regolatore PID

Dipendenza:

I tempi di campionamento vengono impostati a valori diversi a seconda del numero e del tipo di azionamenti vettoriali.

È possibile regolare i tempi di campionamento solo quando p0112 = 0 (Esperti). Se un tempo di campionamento viene modificato nella modalità esperti, automaticamente vengono modificati tutti i tempi di campionamento di indice superiore nello stesso rapporto in cui è stato modificato il tempo di campionamento. Questa sincronizzazione di intervalli di tempo più lenti avviene solo se il tempo di campionamento calcolato è consentito. Il limite massimo è 8 ms.

Le regolazioni sovrapposte si possono calcolare solo in rapporti numerici interi rispetto alla regolazione subordinata (ad es. p0115[1] = N * p0115[0]; con N = intero). Il tempo di campionamento del regolatore del numero di giri (p0115[1]) può essere al massimo 8 volte il valore del tempo di campionamento del regolatore di corrente (p0115[0]).

I tempi di campionamento per il canale del valore di riferimento (p0115[3]), il regolatore di posizione (p0115[4]), il posizionamento (p0115[5]) e il regolatore PID (p0115[6]) devono avere come minimo un valore doppio del tempo di campionamento del regolatore di corrente (p0115[0]).

Il tempo di campionamento del regolatore di corrente p0115[0] e la frequenza impulsi p1800 vengono verificati ad ogni download dei parametri ed eventualmente modificati se per p0092 = 1 il regolatore di corrente non è multiplo intero di 125 µs o se p0112 > 1. Per p0092 = 0 la verifica può essere disinserita con p0112 = 0 (= Esperti).

Vedi anche: r0110, r0111, p0112

Nota:

Per i moduli funzionali attivabili (ad es. regolatore PID) vengono preimpostati i valori dei parametri.

Per la parte di potenza PM340 (r0203) si possono impostare solo i tempi di campionamento 250 µs e 500 µs. Il clock minimo del regolatore di corrente è 125 µs, quello massimo 500 µs.

I clock del regolatore di corrente inferiori a 250 µs sono limitati dal numero di azionamenti o dal numero di parti di potenza collegate in parallelo (vedere anche F01340).

Nel caso di collegamenti in parallelo di parti di potenza Chassis si consiglia di eseguire un (parziale) cablaggio parallelo dei cavi DRIVE-CLiQ tra la Control Unit e i singoli Motor Module.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

r0116[0...1] Clock oggetto di azionamento consigliato / Clock_DO consigl.

B_INF, CU_G_G130DP, CU_G_G130PN, CU_G_G150DP, CU_G_G150PN, TB30, TM31, VECTOR_G130/G150

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.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1

Min	Max	Impostazione di fabbrica
- [µs]	- [µs]	- [µs]

Descrizione: Visualizzazione del tempo di campionamento consigliato per gli oggetti di azionamento.

r00116[0] = tempo di campionamento consigliato:

Valore consigliato per rendere operativo l'intero sistema.

r00116[1] = tempo di campionamento consigliato:

Valore consigliato che, dopo la modifica di altri clock nella linea DRIVE-CLiQ, produrrebbe un sistema in grado di funzionare.

Indice: [0] = Modifica solo per l'oggetto di azionamento corrente
[1] = Modifica di tutti gli oggetti sul ramo DRIVE-CLiQ

Dipendenza: Vedi anche: p0115

p0117 Regolatore di corrente, tempo morto di calcolo, modalità / Modo reg I t-tot

CU_G_G130DP, CU_G_G130PN, CU_G_G150DP, CU_G_G150PN

Modificabile: U, T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 4
Tipo di dati: Integer16	**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
0	6	6

Descrizione: Impostazione della modalità per il tempo morto di calcolo del regolatore di corrente.

0: Clock sfasati, minimo tempo morto di calcolo per azionamento, impostazione automatica

1: clock simultanei, il tempo morto dipende da quello dell'azionamento più lento, impostazione automatica

2: impostazione manuale del tempo morto di calcolo, transfer anticipati

3: impostazione manuale del tempo morto di calcolo, transfer posticipati

4-6: come 0-2, ma per i vettori non vengono impostati transfer anticipati

Dipendenza: Vedi anche: p0118

Vedi anche: A02100

Nota: Una modifica della modalità si attiva a partire dall'inserzione successiva dell'apparecchio.

Per p0117 = 0:

L'efficacia dei valori di riferimento per le singole regolazioni viene determinata automaticamente e singolarmente. Per ogni regolazione viene impostato un diverso tempo morto di calcolo (p0118). L'alimentazione di corrente per le singole regolazioni è sfasata temporalmente (migliore compatibilità EMC).

Per p0117 = 1:

L'efficacia dei valori di riferimento per le singole regolazioni viene determinata automaticamente rispetto all'ultima regolazione. Per ogni regolazione viene impostato lo stesso tempo morto di calcolo (p0118). L'alimentazione di corrente per le singole regolazioni non è sfasata temporalmente.

Per p0117 = 2:

Impostazione manuale del tempo morto di calcolo. Il valore in p0118 deve essere ottimizzato dall'utente.

Per p0117 = 3:

Impostazione manuale del tempo morto di calcolo. Il valore in p0118 deve essere ottimizzato dall'utente.

Per p0117 = 4 ... 6:

comportamento come con p0117 = 0 ... 2, tuttavia per i vettori non vengono rilevati i tempi iniziali.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p0118 Regolatore di corrente, tempo morto di calcolo / Reg I t-tot

B_INF, VECTOR_G130/G150

Modificabile: U, T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 4
Tipo di dati: FloatingPoint32	**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**
0.00 [µs]	2000.00 [µs]	0.00 [µs]

Descrizione: Questo parametro viene preimpostato in base al tempo di campionamento del regolatore di corrente (p0115[0]) e di norma non deve essere modificato.

Dipendenza: Vedi anche: p0117
Vedi anche: A02100

Nota: p0118 <= 0.005 µs provoca un ritardo dell'uscita del regolatore di corrente pari a un intero clock del regolatore di corrente (p0115[0]).
Dopo la modifica di p0118 si consiglia di adattare il regolatore di corrente (p1715).

p0120 Quantità di set di dati della parte di potenza (PDS) / Quant.PDS

B_INF, VECTOR_G130/G150

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	8	1

Descrizione: Impostazione del numero dei set di dati della parte di potenza (Power unit Data Set, PDS).
Il valore corrisponde al numero delle parti di potenza collegate insieme in caso di collegamento in parallelo.

Dipendenza: Vedi anche: p0107, r0107

Nota: Questo parametro è rilevante solo per gli oggetti di azionamento A_INFEED e VECTOR con collegamento in parallelo.

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

B_INF, VECTOR_G130/G150

Modificabile: C1(4)	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: Unsigned8	**Indice dinamico:** PDS, p0120	**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.

Dipendenza: Vedi anche: p0107, r0107

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

p0124[0...n] Parte di potenza, riconoscimento tramite LED / Ric. LED LT

B_INF, VECTOR_G130/G150

Modificabile: U, T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 2
Tipo di dati: Unsigned8	**Indice dinamico:** PDS, p0120	**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: Riconoscimento della parte di potenza assegnate a questo azionamento e set di dati.

Nota: Quando p0124 = 1 il LED READY della parte di potenza corrispondente lampeggia verde/arancione o rosso/arancione con 2 Hz.
Nei collegamenti in parallelo l'indice del parametro è assegnato a una parte di potenza.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

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

CU_G_G130DP, CU_G_G130PN, CU_G_G150DP, CU_G_G150PN

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.

p0125[0...n] Attivare/disattivare componente parte di potenza / Att/dis.comp.PP

B_INF, VECTOR_G130/G150

Modificabile: C1(4), T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 2
Tipo di dati: Integer16	**Indice dinamico:** PDS, p0120	**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 componente della parte di potenza.

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.

Dipendenza: Vedi anche: r0126

Vedi anche: A01314, A01317

Cautela: La disattivazione degli oggetti di azionamento con funzioni Safety abilitate non è ammessa.

Nota: 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.

In caso di apparecchi di manovra paralleli, la disattivazione di un componente della parte di potenza provoca anche il ritiro dell'abilitazione in p7001. Nel caso della disattivazione tramite p0125, i componenti della parte di potenza non devono essere connessi al collegamento in parallelo.

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. In questo modo il componente viene assegnato per il bypass sul ramo DRIVE-CLiQ.

Per i componenti costituiti da più singoli componenti (ad es. Double Motor Module), non è consentito impostare a questo valore solo alcuni componenti.

r0126[0...n] Componente della parte di potenza attivo/inattivo / Comp.PP att/in

B_INF, VECTOR_G130/G150

Modificabile: -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 2
Tipo di dati: Integer16	**Indice dinamico:** PDS, p0120	**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/inattivo" di un componente della parte di potenza.

Valore:
0: Componente non attivo
1: Componente attivo

Dipendenza: Vedi anche: p0105, p0125, p0897

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

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

B_INF, VECTOR_G130/G150

Modificabile: -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: Unsigned32	**Indice dinamico:** PDS, p0120	**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, r0157

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

B_INF, VECTOR_G130/G150

Modificabile: -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: Unsigned32	**Indice dinamico:** PDS, p0120	**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, r0158, 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.

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

VECTOR_G130/G150

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	16	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

VECTOR_G130/G150

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.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

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

VECTOR_G130/G150

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

ENCODER

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	1	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).

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

VECTOR_G130/G150

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	16	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).

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

ENCODER, VECTOR_G130/G150

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.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

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.

ENCODER, VECTOR_G130/G150

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

ENCODER, VECTOR_G130/G150

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

ENCODER, VECTOR_G130/G150

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.

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

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

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

ENCODER, VECTOR_G130/G150

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: p0105, p0145, p0480, p0897

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

ENCODER, VECTOR_G130/G150

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, r0157

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

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

ENCODER, VECTOR_G130/G150

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.

Dipendenza: Vedi anche: r0018, r0128, r0158, r0197, r0198

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

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

p0150 VSM, numero di set di dati / VSM n. set dati

VECTOR_G130/G150

Modificabile: C1(3)	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 4
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 di set di dati VSM.

p0151[0...1] DRIVE-CLiQ Hub Module, numero di componente / N. compon. hub

HUB

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	199	0

Descrizione: Con questo parametro, il set di dati viene assegnato a un DRIVE-CLiQ Hub Module.
Questo numero univoco di componente viene assegnato durante la parametrizzazione della topologia.
In questo parametro è possibile registrare solo numeri di componente che vengono utilizzati come hub.
[0] = Nodo/partner DRIVE-CLiQ 1
[1] = Nodo/partner DRIVE-CLiQ 2

p0151 Terminal Module, numero componente / Nr. comp. TM

TM31, TM54F_MA, TM54F_SL

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	199	0

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

p0151[0...n] Voltage Sensing Module, numero di componente / VSM n. componente

VECTOR_G130/G150

Modificabile: C1(4)	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: Unsigned8	**Indice dinamico:** p0150	**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 si assegna il set di dati VSM a un'analisi VSM.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p0154 Riconoscimento tramite LED del DRIVE-CLiQ Hub Module / Riconosc. LED hub

HUB	**Modificabile:** U, T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 2
	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**
	0	1	0

Descrizione: Riconoscimento di un qualsiasi DRIVE-CLiQ Hub Module assegnato.

p0154 Terminal Module, riconoscimento tramite LED / Ric. LED TM

TM31, TM54F_MA, TM54F_SL	**Modificabile:** U, T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 2
	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	1	0

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

Nota: Quando p0154 = 1 il LED READY del Terminal Module corrispondente lampeggia verde/arancione o rosso/arancione con 2 Hz.

p0155[0...n] Attivazione/disattivazione Voltage Sensing Module / Attiva/disatt. VSM

VECTOR_G130/G150	**Modificabile:** C1(4), T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 2
	Tipo di dati: Integer16	**Indice dinamico:** p0150	**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 Voltage Sensing Module (VSM).

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.

Dipendenza: Vedi anche: r0156
Vedi anche: A01314, A01317

r0156[0...n] Voltage Sensing Module attivo/inattivo / VSM attivo/inatt.

VECTOR_G130/G150	**Modificabile:** -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 2
	Tipo di dati: Integer16	**Indice dinamico:** p0150	**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 Voltage Sensing Module (VSM).

Valore:
0: Componente non attivo
1: Componente attivo

Dipendenza: Vedi anche: p0155

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

r0157 DRIVE-CLiQ Hub Module, versione dati EPROM / Vers. EPROM hub

HUB

Modificabile: -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
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 della versione dei dati EPROM del DRIVE-CLiQ Hub Module.

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

r0157 Terminal Module, versione dati EPROM / Vers. EPROM TM

TM31, TM54F_MA, TM54F_SL

Modificabile: -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
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 della versione dei dati EPROM del Terminal Module.

Dipendenza: Vedi anche: r0127, r0147

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

r0157[0...n] Voltage Sensing Module, versione dati EPROM / Vers. EPROM VSM

VECTOR_G130/G150

Modificabile: -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: Unsigned32	**Indice dinamico:** p0150	**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 EPROM del Voltage Sensing Module (VSM).

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

r0158 DRIVE-CLiQ Hub Module, versione firmware / Versione FW hub

HUB

Modificabile: -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
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 della versione firmware del DRIVE-CLiQ Hub Module.

r0158 Terminal Module, versione firmware / Versione FW TM

TM31, TM54F_MA, TM54F_SL

Modificabile: -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
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 della versione firmware del Terminal Module.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Dipendenza: Vedi anche: r0018, r0128, r0148, r0197, r0198

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

r0158[0...n] Voltage Sensing Module, versione firmware / Versione FW VSM

VECTOR_G130/G150	**Modificabile:** -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
	Tipo di dati: Unsigned32	**Indice dinamico:** p0150	**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 del firmware del Voltage Sensing Module (VSM).

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

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

p0161 Option Board, numero componente / N. comp. Opt Board

TB30	**Modificabile:** C1(4)	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 4
	Tipo di dati: Unsigned8	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 9100
	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: Impostazione del numero di componente per la Option Board (ad es. Terminal Board 30).
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 Option Board.

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

B_INF	**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).

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

VECTOR_G130/G150	**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**
	2	4	2

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).

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

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

VECTOR_G130/G150

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	32	1

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

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

VECTOR_G130/G150

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	15	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

VECTOR_G130/G150

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

VECTOR_G130/G150

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).

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p0189[0...n] Encoder 3, numero set di dati dell'encoder / Nr EDS enc. 3

VECTOR_G130/G150

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 3.

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

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.

B_INF, VECTOR_G130/G150

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	-
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	-

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

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.

r0194[0...n] Proprietà VSM / Proprietà VSM

VECTOR_G130/G150

Modificabile: -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 4
Tipo di dati: Unsigned32	**Indice dinamico:** p0150	**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 proprietà supportate dal Voltage Sensing Module (VSM).

Campo di bit:

Bit	Nome del segnale	Segnale 1	Segnale 0	FP
00	Riservato	Sì	No	-

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

CU_G_G130DP, CU_G_G130PN, CU_G_G150DP, CU_G_G150PN

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.

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).

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

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_G_G130DP, CU_G_G130PN, CU_G_G150DP, CU_G_G150PN

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, r0158, 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_G_G130DP, CU_G_G130PN, CU_G_G150DP, CU_G_G150PN

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, r0158, r0197

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

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

Tutti gli oggetti

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.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

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

B_INF, VECTOR_G130/G150

Modificabile: -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: Unsigned16	**Indice dinamico:** PDS, p0120	**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

B_INF

Modificabile: C2(2)	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: Unsigned16	**Indice dinamico:** PDS, p0120	**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

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).

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

VECTOR_G130/G150

Modificabile: C2(2)	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: Unsigned16	**Indice dinamico:** PDS, p0120	**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 2011 All Rights Reserved

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

B_INF, VECTOR_G130/G150	**Modificabile:** -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
	Tipo di dati: Integer16	**Indice dinamico:** PDS, p0120	**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.

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

CU_G_G130DP, CU_G_G130PN, CU_G_G150DP, CU_G_G150PN	**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.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

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

B_INF

Modificabile: - **Calcolato:** - **Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: Unsigned32 **Indice dinamico:** PDS, p0120 **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/DC	-
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.

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

VECTOR_G130/G150

Modificabile: - **Calcolato:** - **Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: Unsigned32 **Indice dinamico:** PDS, p0120 **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.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p0205 Parte di potenza, applicazione / Appl. parte pot.

VECTOR_G130/G150

Modificabile: C2(1, 2)	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 2
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	7	6

Descrizione: I sovraccarichi dei cicli sono validi a condizione che prima e dopo il sovraccarico il convertitore venga fatto funzionare con la sua corrente di carico di base; la durata del ciclo è di 300 s.

Per gli apparecchi Booksize vale quanto segue:

Può essere selezionata solo l'impostazione p0205 = 0. In questo caso la corrente del carico di base ha un ciclo di 150 % per 60 s oppure di 176 % per 30 s.

Per gli apparecchi Chassis vale quanto segue:

La corrente di carico di base per un sovraccarico leggero ha un ciclo di 110 % per 60 s oppure di 150 % per 10 s.

La corrente di carico di base per un sovraccarico elevato ha un ciclo di 150 % per 60 s oppure di 160 % per 10 s.

Valore:
0: Ciclo con sovraccarico elevato per azionamenti vettoriali
1: Ciclo con sovraccarico leggero per azionamenti vettoriali
6: Ciclo S1 per servoazionamenti (azionamento di avanzamento)
7: Ciclo S6 per servoazionamenti (azionamento mandrino)

Nota: Modificando il parametro, tutti i parametri motore e il tipo di regolazione vengono preassegnati secondo l'applicazione selezionata.

Il parametro non influisce sul calcolo del sovraccarico termico.

p0205 può essere impostato soltanto sui valori memorizzati nella EEPROM della parte di potenza.

Il valore del parametro non viene azzerato con l'impostazione di fabbrica (vedere p0010 = 30, p0970).

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

B_INF, VECTOR_G130/G150

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, p0205

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

B_INF, VECTOR_G130/G150

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.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

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

Dipendenza: Vedi anche: p0205

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

B_INF, VECTOR_G130/G150

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 - [Veff]	**Max** - [Veff]	**Impostazione di fabbrica** - [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

B_INF, VECTOR_G130/G150

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 - [Aeff]	**Max** - [Aeff]	**Impostazione di fabbrica** - [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

Dipendenza: Vedi anche: p0205

p0210 Tensione di collegamento apparecchi / Tens_colleg

B_INF

Modificabile: C2(1)	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 1
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 8760
Gruppo Par.: Convertitore	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min 70 [Veff]	**Max** 1000 [Veff]	**Impostazione di fabbrica** 400 [Veff]

Descrizione: Impostazione della tensione di allacciamento dell'apparecchio (3AC).
Il valore corrisponde al valore effettivo della tensione nominale di rete concatenata.

Dipendenza: Il parametro si può ridurre fino a p0210 = 70 V, se è impostato p0212.0.

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.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Attenzione: Nel funzionamento a 230 V 3AC (solo apparecchi Booksize) si devono tenere presenti i seguenti punti:

- I limiti di sottotensione e sovratensione variano (r0296, r0297).
- Se si utilizza il dispositivo interno di impostazione del freno del Basic Line Module (20 o 40 kW), la soglia di intervento dello stesso si riduce a 385 V. Se si utilizza un dispositivo di impostazione del freno esterno, occorre garantire una soglia di intervento adatta all'applicazione.
- Tutti i componenti che operano su questo circuito intermedio vanno ugualmente adattati alla tensione di rete più bassa. In particolare occorre impostare con p0210 tutti gli azionamenti collegati a questo circuito intermedio (ad es. p0210(SERVO) = 1.35 x p0210(B_INF) = 310 V).
- 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.

Nota: Il campo di tensione per la tensione di allacciamento dipende dalla classe di tensione della parte di potenza.

Apparecchi Chassis a 400 V: 380 V <= p0210 <= 480 V

Apparecchi Chassis a 690 V: 500 V <= p0210 <= 690 V

Gli apparecchi Booksize a 400 V possono anche funzionare a 230 V 3AC:

Apparecchi booksize 400 V: 180 V <= p0210 <= 480 V

Alla tensione di allacciamento fino a 70 V, se è impostato p0212.0 = 1.

p0210 Tensione di collegamento apparecchi / Tens_colleg

VECTOR_G130/G150	**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.

Il parametro si può ridurre fino a p0210 = 100 V, se è impostato p0212.0 = 1.

Vedi anche: p0212

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)

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

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

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

B_INF

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
00	Tensione di allacciamento apparecchi ridotta	Sì	No	-

Dipendenza: Per bit 00:
Tensioni di allacciamento ridotte sono possibili solo con parti di potenza Booksize.
Bit 00 = 1 si può impostare solo con r0192.22 = 1.
Vedi anche: r0192, p0210

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 (solo per B_INF):
Con questa impostazione è possibile ridurre la tensione di allacciamento in p0210 fino a 70 V. Bit 00 = 1 può essere impostato solo con parti di potenza booksize fino ad una potenza nominale di 40 kW.

p0212 Configurazione parte di potenza / Config. PP

VECTOR_G130/G150

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
00	Tensione di allacciamento apparecchi ridotta	Sì	No	-
01	Precarica esterna presente	Sì	No	-

Dipendenza: Per bit 00:
Tensioni di allacciamento ridotte sono possibili solo con parti di potenza Booksize.
Bit 00 = 1 si può impostare solo con r0192.22 = 1.
Per bit 01 = 1:
L'impostazione della precarica esterna ha effetto solo sulle parti di potenza DC/AC.
Vedi anche: r0192, p0210

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

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

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.

p0230 Azionamento, tipo di filtro lato motore / Az tipo filt mot

VECTOR_G130/G150	**Modificabile:** C2(1, 2)	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 1
	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	4	0

Descrizione: Impostazione del tipo di filtro lato motore.

Valore:
0: Nessun filtro
1: Bobina motore
2: Filtro du/dt
3: Filtro sinusoidale Siemens
4: Filtro sinusoidale di altro costruttore

Dipendenza: Con p0230 vengono influenzati i seguenti parametri:
p0230 = 1:
--> p0233 (parte di potenza bobina motore) = induttanza del filtro
p0230 = 3:
--> p0233 (parte di potenza bobina motore) = induttanza del filtro
--> p0234 (parte di potenza capacità del filtro sinusoidale) = capacità del filtro
--> p0290 (reazione al sovraccarico della parte di potenza) = blocco della riduzione della frequenza degli impulsi
--> p1082 (numero di giri massimo) = Fmax filtro / numero di coppie di poli
--> p1800 (frequenza impulsi) >= frequenza impulsi nominale del filtro
--> p1802 (modalità del modulatore) = modulazione vettoriale nello spazio senza sovracomando
--> p1811 (configurazione del modulatore) = ampiezza di vobulazione
--> p1909 (parola di comando identificazione dei dati del motore) = solo misurazione Rs
p0230 = 4:
--> p0290 (reazione al sovraccarico della parte di potenza) = blocco della riduzione della frequenza degli impulsi
--> p1802 (modalità del modulatore) = modulazione vettoriale nello spazio senza sovracomando
--> p1811 (configurazione del modulatore) = ampiezza di vobulazione
--> p1909 (parola di comando identificazione dei dati del motore) = solo misurazione Rs
I seguenti parametri devono essere impostati dall'utente in base alla specifica del filtro sinusoidale e sottoposti a verifica di affidabilità:
--> p0233 (parte di potenza bobina motore) = induttanza del filtro
--> p0234 (parte di potenza capacità del filtro sinusoidale) = capacità del filtro
--> p1082 (numero di giri massimo) = Fmax filtro / numero di coppie di poli
--> p1800 (frequenza impulsi) >= frequenza impulsi nominale del filtro
Vedi anche: p0233, p0234, p0290, p1082, p1800, p1802

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Nota: Se un tipo di filtro non è selezionabile, tale tipo di filtro non è ammesso per il Motor Module.

p0230 = 1:

Per le parti di potenza Booksize con bobina di uscita, la frequenza di uscita è limitata a 120 Hz, per le parti di potenza Blocksize e Chassis a 150Hz. La frequenza impulsi massima per le parti di potenza Booksize e Blocksize è 4 kHz, per le parti di potenza Chassis è il doppio della frequenza impulsi nominale (2.5 kHz o 4 kHz).

p0230 = 2:

Le parti di potenza chassis con filtro du/dt possono essere utilizzate, a seconda della frequenza impulsi nominale, con una frequenza impulsi massima di p1800 = 2.5 kHz o 4 kHz. La frequenza di uscita è limitata a 150 Hz.

p0230 = 3:

I filtri sinusoidali con una frequenza nominale degli impulsi di 1.25 kHz oppure 2.5 kHz si possono utilizzare solo con clock di campionamento del regolatore di corrente di p0115[0] = 400 µs, quelli con una frequenza nominale degli impulsi di 2 kHz oppure 4 kHz con p0115[0] = 250 µs.

Se il clock di campionamento del regolatore di corrente non è impostato in modo opportuno, non è possibile selezionare il filtro sinusoidale.

Le parti di potenza Chassis con filtro sinusoidale sono limitate a frequenze di uscita di 115 Hz o 150 Hz.

p0233 Parte di potenza bobina motore / PP bobina motore

VECTOR_G130/G150

Modificabile: C2(2), U, T	**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**
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.

Vedi anche: p0230

Nota: Uscendo dalla messa in servizio tramite p3900 = 1, il valore di parametro viene impostato sul valore del filtro SIEMENS definito oppure a zero. Pertanto il valore di parametro di un filtro di altri produttori deve essere immesso al di fuori della messa in servizio (p0010 = 0). Successivamente si deve eseguire un calcolo del regolatore (p0340 = 3).

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

VECTOR_G130/G150

Modificabile: C2(2), U, T	**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**
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.

Vedi anche: p0230

Nota: Il valore del parametro contiene la somma di tutte le capacità collegate in serie di una fase (conduttore di terra).

Uscendo dalla messa in servizio tramite p3900 = 1, il valore di parametro viene impostato sul valore del filtro SIEMENS definito oppure a zero. Pertanto il valore di parametro di un filtro di altri produttori deve essere immesso al di fuori della messa in servizio (p0010 = 0).

p0235 Numero bobine motore collegate in serie / Nr. bob.mot. serie

VECTOR_G130/G150

Modificabile: C2(1, 2)	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 1
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**
1	3	1

Descrizione: Impostazione del numero di bobine collegate in serie all'uscita della parte di potenza.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Dipendenza: Vedi anche: p0230

Cautela: Se il numero di bobine motore collegate in serie non corrisponde a questo valore del parametro, possono manifestarsi comportamenti di regolazione svantaggiosi.

Nota: Il parametro non è modificabile negli apparecchi Chassis e con p0230 = 1.

r0238 Parte di potenza, resistenza interna / PP R interna

VECTOR_G130/G150

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.

VECTOR_G130/G150

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

B_INF, VECTOR_G130/G150

Modificabile: T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: Unsigned32	**Indice dinamico:** PDS, p0120	**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

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

B_INF, VECTOR_G130/G150

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

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

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

B_INF, VECTOR_G130/G150

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.

p0260 Impianto di raffreddamento, tempo di avviamento 1 / RKA t_avviam. 1

B_INF (Impianto di raffr.), VECTOR_G130/G150 (Impianto di raffr.)

Modificabile: U, T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 9795
Gruppo Par.: Convertitore	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
0.0 [s]	60.0 [s]	5.0 [s]

Descrizione: Impostazione del tempo di avviamento 1 per la sorveglianza dell'impianto di raffreddamento dopo un comando di inserzione.
Dopo l'inserzione devono presentarsi i seguenti segnali entro il tempo di avviamento 1:
- "RKA inserito"
- "RKA portata liquido OK"
In caso di errore viene emesso un corrispondente messaggio di errore.

Dipendenza: Vedi anche: F49152, F49153

Nota: RKA: Impianto di raffreddamento (Recooling system)

p0261 Impianto di raffreddamento, tempo di avviamento 2 / RKA t_avviam. 2

B_INF (Impianto di raffr.), VECTOR_G130/G150 (Impianto di raffr.)

Modificabile: U, T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 9795
Gruppo Par.: Convertitore	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
0.0 [s]	1200.0 [s]	180.0 [s]

Descrizione: Impostazione del tempo di avviamento 2 per la sorveglianza dell'impianto di raffreddamento dopo un comando di inserzione.
Dopo l'inserzione devono presentarsi i seguenti segnali entro il tempo di avviamento 2:
- "RKA conducibilità - nessuna anomalia"
- "RKA conducibilità - nessun avviso"
In caso di errore viene emesso un corrispondente messaggio di errore.

Dipendenza: Vedi anche: p0266
Vedi anche: F49151, A49171

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p0262 Impianto di raffreddamento, anomalia conduttività, tempo ritardo / RKA t_met condut

B_INF (Impianto di raffr.), VECTOR_G130/G150 (Impianto di raffr.)

Modificabile: U, T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 9795
Gruppo Par.: Convertitore	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
0.0 [s]	30.0 [s]	0.0 [s]

Descrizione: Impostazione del tempo di ritardo per l'anomalia "RKA: superato valore limite di conducibilità" durante il funzionamento.

L'anomalia viene emessa solo quando la conducibilità supera durante l'esercizio il valore di anomalia ammesso e il valore persiste per un tempo maggiore di quello impostato in questo parametro.

Dipendenza: Vedi anche: F49151

p0263 Impianto raffreddamento, anomalia portata liquido, tempo ritardo / RKA rit_seg p_liq

B_INF (Impianto di raffr.), VECTOR_G130/G150 (Impianto di raffr.)

Modificabile: U, T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 9795
Gruppo Par.: Convertitore	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
0.0 [s]	20.0 [s]	3.0 [s]

Descrizione: Impostazione del tempo di ritardo per l'anomalia "RKA: portata liquido insufficiente".

L'anomalia viene emessa solo quando la causa persiste per un tempo maggiore di quello impostato in questo parametro.

Dipendenza: Vedi anche: F49153

p0264 Impianto di raffreddamento, tempo di funzionamento / RKA Tempo funzion

B_INF (Impianto di raffr.), VECTOR_G130/G150 (Impianto di raffr.)

Modificabile: U, T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 9795
Gruppo Par.: Convertitore	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
0.0 [s]	180.0 [s]	30.0 [s]

Descrizione: Impostazione del tempo di funzionamento dell'impianto di raffreddamento dopo un comando di disinserzione.

r0265.0...3 BO: Impianto di raffreddamento, parola di comando / STW imp. raffr.

B_INF (Impianto di raffr.), VECTOR_G130/G150 (Impianto di raffr.)

Modificabile: -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
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**
-	-	-

Descrizione: Visualizzazione della parola di comando dell'impianto di raffreddamento.

Campo di bit:

Bit	Nome del segnale	Segnale 1	Segnale 0	FP
00	Attiva impianto di raffreddamento	Inserzione	Disinserzione	-
01	Messaggio convertitore OFF	Off	On	-
02	Tacitazione anomalie	Tacitazione	Nessuna tacitaz.	-
03	Rilevamento perdita liquido OK	Ness. liq. perdita	Liquido di perdita	-

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p0266[0...7] BI: Impianto di raffreddamento, risposte conferma, sorgente segnale / S_s risposta RKA

B_INF (Impianto di raffr.), VECTOR_G130/G150 (Impianto di raffr.)

Modificabile: U, 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**
-	-	1

Descrizione: Impostazione delle sorgenti del segnale per le risposte di conferma dell'impianto di raffreddamento.

Indice:
[0] = Impianto di raffreddamento inserito
[1] = Impianto di raffreddamento pronto all'inserzione
[2] = Impianto di raffreddamento, nessun avviso attivo
[3] = Impianto di raffreddamento, nessuna anomalia attiva
[4] = Impianto di raffreddamento, nessun liquido di perdita
[5] = Impianto di raffreddamento, portata liquido OK
[6] = Impianto di raffreddamento, conduttività < soglia di anomalia
[7] = Impianto di raffreddamento, conduttività < soglia di avviso

r0267.0...7 BO: Impianto di raffreddamento, parola di stato / P_stato imp_raffr

B_INF (Impianto di raffr.), VECTOR_G130/G150 (Impianto di raffr.)

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 stato dell'impianto di raffreddamento.

Campo di bit:

Bit	Nome del segnale	Segnale 1	Segnale 0	FP
00	RKA inserito	Sì	No	-
01	Impianto raffreddamento (RKA) pronto all'inserzione	Sì	No	-
02	RKA - Impianto raffreddamento, nessun avviso attivo	Sì	No	-
03	Impianto raffreddamento (RKA) nessuna anomalia	Sì	No	-
04	RKA Nessun liquido di perdita	Sì	No	-
05	RKA portata liquido OK	Sì	No	-
06	Impianto raffreddamento (RKA), conducibilità, nessuna anomalia	Sì	No	9974
07	Impianto raffreddamento (RKA) nessun avviso	Sì	No	9974

Dipendenza: Vedi anche: p0266

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

VECTOR_G130/G150

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

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

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.

p0279 Soglia di avviso offset tensione circuito intermedio / Vdc soglia av Offs

B_INF	**Modificabile:** T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
	Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 8760, 8864, 8964
	Gruppo Par.: Convertitore	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
	Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
	Min 0 [V]	**Max** 500 [V]	**Impostazione di fabbrica** 0 [V]

Descrizione: Impostazione della soglia di tensione per l'avviso A06810.

Il valore rappresenta un offset, per cui la soglia di avviso è data dalla somma di r0296 e p0279.

Dipendenza: Vedi anche: p0210, r0296

Vedi anche: A06810

Nota: Il valore della soglia di sottotensione r0296 dipende dalla tensione di collegamento impostata per l'apparecchio (p0210).

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

VECTOR_G130/G150	**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 0.0 [%]	**Max** 100.0 [%]	**Impostazione di fabbrica** [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

VECTOR_G130/G150	**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 - [Aeff]	**Max** - [Aeff]	**Impostazione di fabbrica** - [Aeff]

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

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

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

VECTOR_G130/G150	**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)

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, p0230, 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.

r0293 CO: Parte di potenza, soglia di avviso, temperatura modello / PP soglia_a T_mod

VECTOR_G130/G150	**Modificabile:** -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
	Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** -
	Gruppo Par.: Convertitore	**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: Soglia di avviso della temperatura per la differenza tra temperatura del chip e del dissipatore di calore nel modello termico.

Dipendenza: Vedi anche: r0037

Vedi anche: F30024

Nota: Il parametro è unicamente rilevante per le parti di potenza Chassis.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

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

B_INF

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.

Dipendenza: Vedi anche: r0036
Vedi anche: A07805

Nota: Il parametro vale solo per gli apparecchi booksize!

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

VECTOR_G130/G150

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.

B_INF, VECTOR_G130/G150

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

B_INF

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 scende al di sotto della soglia qui definita, ha luogo una disinserzione dell'alimentatore dovuta alla sottotensione del circuito intermedio.

Dipendenza: Vedi anche: F30003

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Nota: Il valore dipende dal tipo di apparecchio e dalla tensione nominale impostata p0210.

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

VECTOR_G130/G150

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).

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

B_INF, VECTOR_G130/G150

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.

VECTOR_G130/G150

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 del caricamento dei parametri motore in un motore con DRIVE-CLiQ (p0300 = 10000 o rispettivamente 10001 se è presente un secondo set di dati).
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
3 = motore asincrono lineare (riservato)
4 = motore sincrono lineare
5 = motore sincrono ad eccitazione esterna
7 = motore SIEMOSYN
8 = motore a riluttanza
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).

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Valore:

0: Nessun motore
1: Motore asincrono (rotativo)
2: Motore sincrono (rotativo, eccitato in modo permanente)
7: Motore SIEMOSYN
8: Mot. a riluttanza
11: Motore asincrono standard 1LA1
12: Motore asincrono standard 1LE2 (NEMA)
15: Motore asincrono standard 1LA5
16: Motore asincrono standard 1LA6
17: Motore asincrono standard 1LA7
18: Motore asincrono standard 1LA8 / 1PQ8
102: Motore asincrono 1PH2
104: Motore asincrono 1PH4
107: Motore asincrono 1PH7
108: Motore asincrono 1PH8
111: Motore asincrono (rotativi) per OEM
134: Motore asincrono 1PM4
136: Motore asincrono 1PM6
166: Motore asincrono 1PL6
222: Motore sincrono (rotativi) per OEM
283: Motore sincrono 1FW3
10000: Motore con DRIVE-CLiQ
10001: Motor con DRIVE-CLiQ 2º blocco dati

Dipendenza:

I motori della selezione 206, 236, 237 non possono essere usati (neanche come motore con DRIVE-CLiQ).

L'impostazione p0300 = 5 non può essere selezionata per SINAMICS G.

Modificando il tipo di motore, il numero di codice in p0301 viene all'occorrenza azzerato.

p0300 = 12 si può selezionare soltanto con p0100 = 1 (NEMA).

Se si seleziona un tipo di motore delle serie 1LA5 e 1LA7, i parametri p0335, p0626, p0627 e p0628 del modello termico del motore vengono preimpostati in funzione di p0307 e p0311.

Vedi anche: p0301

Cautela:

Una macchina sincrona ad eccitazione permanente non può essere utilizzata con un encoder SSI senza traccia HTL/TTL.

Un motore sincrono ad eccitazione esterna può essere utilizzato con un encoder SSI solo se questo viene utilizzato come secondo encoder ed un encoder HTL/TTL viene utilizzato come primo encoder.

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

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

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

Per i motori della serie 1PQ8 (p0300 = 18) occorre impostare il tipo di ventilatore p0335 = 5.

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.

VECTOR_G130/G150	**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.

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.

r0302[0...n] Numero codice motore con DRIVE-CLiQ / Motorcode Mot DLQ

VECTOR_G130/G150	**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.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

r0303[0...n] Motore con DRIVE-CLiQ, parola di stato / Motore con DLQ ZSW

VECTOR_G130/G150

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

VECTOR_G130/G150

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).

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

VECTOR_G130/G150

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	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
0.00 [Aeff]	10000.00 [Aeff]	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).

Se la corrente nominale del motore supera il doppio della corrente massima del convertitore (r0209), la corrente massima è ridotta a causa dell'armonica della corrente che aumenta in modo non proporzionale (r0067).

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Nota: Quando si immette il valore del parametro si deve tenere conto del tipo di collegamento del motore (stella / triangolo).

p0306[0...n] Numero di motori collegati in parallelo / Numero mot

VECTOR_G130/G150	**Modificabile:** C2(1, 3)	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 1
	Tipo di dati: Unsigned8	**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**
	1	50	1

Descrizione: Numero dei motori funzionanti in parallelo con un set di dati motore.

A seconda del numero di motori immesso, viene calcolato internamente un motore sostitutivo.

In caso di motori collegati in parallelo, fare attenzione a quanto segue:

Immettere i seguenti dati della targhetta per un solo motore:

- Resistenze ed induttanze: p0350 ... p0361
- Correnti: p0305, p0320, p0323, p0325, p0329, p0389, p0390, p0391, p0392
- Potenze: p0307
- Masse/inerzie: p0341, p0344

Tutti gli altri parametri tengono conto del motore sostitutivo (ad es. r0331, r0333).

Raccomand.: Nel caso di motori collegati in parallelo, per ogni singolo motore deve essere presente una protezione termica esterna.

Dipendenza: Vedi anche: r0331

Cautela: I motori utilizzati per il collegamento in parallelo devono essere dello stesso tipo e delle stesse dimensioni (stesso numero di ordinazione, MLFB).

Rispettare le istruzioni di montaggio per il collegamento in parallelo dei motori! In particolare, per i motori sincroni la posizione dei poli dei motori accoppiati meccanicamente deve essere identica.

Il numero di motori impostati deve corrispondere al numero di motori effettivamente collegati in parallelo.

Dopo la modifica di p0306 i parametri di regolazione devono essere necessariamente adattati (ad es. mediante calcolo automatico con p0340 = 1).

Per i motori sincroni collegati in parallelo con p1300 >= 20 vale:

- I singoli motori devono essere accoppiati meccanicamente tra di loro e la FEM deve essere reciprocamente equilibrata.

Per i motori asincroni collegati in parallelo e non accoppiati meccanicamente vale:

- Un singolo motore non deve essere sovraccaricato oltre al punto di stallo.

Attenzione: Se p0306 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: In presenza di più di 10 motori collegati in parallelo ha senso solo il funzionamento con curva caratteristica V/f.

Non è ammesso il collegamento in parallelo di motori sincroni ad eccitazione esterna.

I motori sincroni e i motori a riluttanza non collegati tra di loro si regolano all'inserzione degli impulsi. Se i motori hanno carico diverso, tra di essi scorrono correnti di compensazione.

p0307[0...n] Potenza nominale del motore / Potenza nom. mot

VECTOR_G130/G150	**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	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
	-100000.00 [kW]	100000.00 [kW]	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.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Nota: Per i generatori si deve immettere una potenza nominale negativa.

p0308[0...n] Fattore di potenza nominale del motore / Fatt. pot. nom mot

VECTOR_G130/G150	**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	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
	0.000	1.000	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, p0309, 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.

p0309[0...n] Rendimento nominale del motore / Rend.nom. motore

VECTOR_G130/G150	**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	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
	0.0 [%]	99.9 [%]	0.0 [%]

Descrizione: Impostazione del rendimento nominale del motore (targhetta).
Con un valore del parametro pari a 0.0 il fattore di potenza viene calcolato internamente e visualizzato in r0332.

Dipendenza: Il parametro è presente solo per motori NEMA (p0100 = 1).
Vedi anche: p0100, p0308, 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.

p0310[0...n] Frequenza nominale del motore / f_nom. motore

VECTOR_G130/G150	**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	**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.
la frequenza nominale viene limitata a valori tra 1.00 Hz e 650.00 Hz.
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).

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p0311[0...n] Numero di giri nominale del motore / Velocità nom. mot.

VECTOR_G130/G150

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).

Per VECTOR (p0107) vale quanto segue:

Con p0311 = 0 lo scorrimento nominale dei motori asincroni viene calcolato internamente e visualizzato in r0330.

L'immissione corretta di numero di giri nominali del motore è necessaria soprattutto per la regolazione vettoriale e la compensazione dello scorrimento con controllo V/f.

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).

r0313[0...n] Numero di coppie di poli del motore, attuale (o calcolato) / Coppia mot.att

VECTOR_G130/G150

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 potenza nominale (p0307), dalla frequenza nominale (p0310) e dal numero di giri nominale (p0311).

Vedi anche: p0307, 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

VECTOR_G130/G150

Modificabile: C2(1, 3)	**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**
0	255	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.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

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

VECTOR_G130/G150	**Modificabile:** C2(1, 3), U, T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 2
	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

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.

p0318[0...n] Corrente da fermo del motore / I mot. fermo

VECTOR_G130/G150	**Modificabile:** C2(3)	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 4
	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**
	0.00 [Aeff]	10000.00 [Aeff]	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.

p0320[0...n] Corrente nominale di magnetizzazione/cortocircuito del motore / I_magn. nom. mot.

VECTOR_G130/G150	**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	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
	0.000 [Aeff]	5000.000 [Aeff]	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 2011 All Rights Reserved

p0322[0...n] Velocità massima del motore / n_max motore

VECTOR_G130/G150	**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.: -	**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

VECTOR_G130/G150	**Modificabile:** C2(1, 3)	**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, 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 asincroni il parametro non ha alcun effetto se si immette il valore 0.0. Il limite di corrente selezionabile dall'utente viene immesso in p0640.

p0324[0...n] Numero di giri massimo avvolgimento / n_max avvolgimento

VECTOR_G130/G150	**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.: -	**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 2011 All Rights Reserved

p0325[0...n] Identificazione posizione dei poli del motore, corrente 1ª fase / Mot PolID I fase 1

VECTOR_G130/G150

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, p1982, r1984, r1985, r1987, p1990

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).

p0327[0...n] Angolo di carico ottimale del motore / Phi_car. ott.mot.

VECTOR_G130/G150

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.

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).

p0328[0...n] Costante del momento di riluttanza del motore / Riluttanza kT mot

VECTOR_G130/G150

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.

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.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p0329[0...n] Identificazione posizione dei poli del motore, corrente / Mot PolID corrente

VECTOR_G130/G150	**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 0.00 [Aeff]	**Max** 10000.00 [Aeff]	**Impostazione di fabbrica** 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, p1982, r1984, r1985, r1987, p1990

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

VECTOR_G130/G150	**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 - [Hz]	**Max** - [Hz]	**Impostazione di fabbrica** - [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.

r0331[0...n] Corrente di magnetizzazione/cortocircuito del motore attuale / Mot I_mag_rif att

VECTOR_G130/G150	**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.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

r0332[0...n] Fattore di potenza nominale del motore / Fatt. pot. nom mot

VECTOR_G130/G150

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

VECTOR_G130/G150

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	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
- [Nm]	- [Nm]	- [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.

r0334[0...n] Costante di coppia del motore attuale / kT mot att

VECTOR_G130/G150

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	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
- [Nm/A]	- [Nm/A]	- [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 o p0305, p0307 e p0311.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p0335[0...n] Tipo raffr.mot. / Tipo raffr.mot.

VECTOR_G130/G150	**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	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
	0	128	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

VECTOR_G130/G150	**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	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
	- [Hz]	- [Hz]	- [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).

r0337[0...n] Forza elettromagnetica nominale del motore / FEM nom. mot.

VECTOR_G130/G150	**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

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

r0339[0...n] Tensione nominale del motore / Tensione nom. mot

VECTOR_G130/G150	**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 - [Veff]	**Max** - [Veff]	**Impostazione di fabbrica** - [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.

VECTOR_G130/G150	**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 0	**Max** 5	**Impostazione di fabbrica** 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 2011 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

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

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.

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).

Nei motori lineari sincroni di terze parti (p0300 = 4) non vengono calcolati i dati del circuito equivalente (p0340 = 2).

p0341[0...n] Momento di inerzia del motore / Port. M mot

VECTOR_G130/G150	**Modificabile:** C2(3), U, T	**Calcolato:** CALC_MOD_ALL	**Livello di accesso:** 3
	Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** MDS, p0130	**Schema logico:** 1700, 5042, 5210, 6030, 6031
	Gruppo Par.: Motore	**Gruppo delle unità:** 25_1	**Selezione unità:** p0100
	Non con tipo mot.: REL	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
	Min 0.000000 [kgm²]	**Max** 100000.000000 [kgm²]	**Impostazione di fabbrica** 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, r0345

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: SERVO:

p0341 * p0342 + p1498 influenzano il precomando della coppia e del numero di giri nel funzionamento senza encoder.

VECTOR:

Il prodotto di p0341 * p0342 è considerato nel calcolo automatico del regolatore di velocità (p0340 = 4).

p0342[0...n] Momento di inerzia, rapporto del totale rispetto al motore / Portata motore

VECTOR_G130/G150	**Modificabile:** C2(3), U, T	**Calcolato:** CALC_MOD_ALL	**Livello di accesso:** 3
	Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** MDS, p0130	**Schema logico:** 1700, 5042, 5210, 6030, 6031
	Gruppo Par.: Motore	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
	Non con tipo mot.: REL	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
	Min 1.000	**Max** 10000.000	**Impostazione di fabbrica** 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: Insieme a p0341 viene calcolato quindi anche il tempo di avviamento nominale del motore in caso di azionamento vettoriale.

Vedi anche: p0341, r0345

Nota: SERVO:

p0341 * p0342 + p1498 influenzano il precomando della coppia e del numero di giri nel funzionamento senza encoder.

VECTOR:

Il prodotto di p0341 * p0342 è considerato nel calcolo automatico del regolatore di velocità (p0340 = 4).

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

r0343[0...n] Corrente nominale del motore identificata / I_nom mot ident

VECTOR_G130/G150

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**
0.00 [Aeff]	10000.00 [Aeff]	- [Aeff]

Descrizione: Visualizzazione della corrente nominale del motore identificata.

p0344[0...n] Massa motore (per il modello termico di motore) / Massa mot. term.

VECTOR_G130/G150

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.

r0345[0...n] Tempo di avviamento nominale del motore / T avviam. nom. mot

VECTOR_G130/G150

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**
- [s]	- [s]	- [s]

Descrizione: Visualizzazione del tempo di avviamento nominale del motore. Questo tempo corrisponde al tempo che intercorre tra lo stato di fermo e il raggiungimento del numero di giri nominale del motore e dell'accelerazione con coppia nominale del motore (r0333).

Dipendenza: Vedi anche: r0313, r0333, r0336, p0341, p0342

p0346[0...n] Tempo di eccitazione del motore / Eccit. t mot

VECTOR_G130/G150

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**
-20.000 [s]	20.000 [s]	0.000 [s]

Descrizione: Impostazione del tempo di eccitazione del motore.
Si tratta di un tempo di attesa tra l'abilitazione degli impulsi e l'abilitazione del generatore di rampa. Durante questo tempo si raggiunge la magnetizzazione di un motore asincrono.

Cautela: Se la magnetizzazione è insufficiente, sotto carico o in caso di accelerazioni improvvise il motore asincrono può ribaltarsi (vedere la nota). Questo vale in particolare per la regolazione vettoriale senza encoder o il controllo V/f.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Attenzione: Se il parametro viene impostato a 0 s per i motori sincroni ad eccitazione esterna (p0300 = 5), viene generato un riferimento della corrente di eccitazione anche ad azionamento disinserito. Nel campo del numero di giri di base si tratta della corrente di eccitazione nel funzionamento a vuoto (p0389). Nel campo di deflussaggio il valore viene ridotto con il valore reciproco del numero di giri effettivo. Durante la smagnetizzazione (p0347) e con errore riconosciuto dell'encoder, non viene generato il riferimento della corrente di eccitazione.

All'avviamento da fermo di una macchina sincrona ad eccitazione esterna senza encoder con regolazione vettoriale la localizzazione avviene tramite la rampa di corrente eccitatrice. Per p0346=0s la lunghezza della rampa è predefinita dai dati macchina. Se questo tempo risulta troppo breve, è possibile prolungarlo impostando un valore negativo in p0346; in caso contrario, il comportamento dell'eccitazione coincide con quello risultante da p0346=0s. Per tutti gli altri casi, p0346 è limitato internamente verso il basso a 0s.

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 magnetizzazione insufficiente del motore asincrono. Questo accade ad esempio se durante la magnetizzazione viene raggiunto il limite di corrente. Nei motori asincroni, il parametro non può essere impostato a 0 s (limitazione interna: 0.1 * r0384).

Per macchine sincrone ad eccitazione permanente e regolazione vettoriale, il valore dipende dalla costante di tempo dello statore (r0386). Qui il valore definisce la durata per la formazione della corrente in caso di funzionamento senza encoder direttamente dopo l'abilitazione impulsi.

p0347[0...n] Tempo di diseccitazione del motore / Diseccit. t mot.

VECTOR_G130/G150	**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.

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).

p0349 Sistema di unità, dati del circuito equivalente motore / Sis.un.CiEq motore

VECTOR_G130/G150	**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	2	1

Descrizione: Impostazione del sistema di unità corrente per i dati del circuito equivalente del motore.

Valore:
1: Sistema di unità fisico
2: Sistema di unità relativo

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 2011 All Rights Reserved

p0350[0...n] Resistenza dello statore del motore a freddo / R stat. mot.freddo

VECTOR_G130/G150	**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 0.00000 [Ohm]	**Max** 2000.00000 [Ohm]	**Impostazione di fabbrica** 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

VECTOR_G130/G150	**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:** 16_1	**Selezione unità:** p0349
	Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
	Min 0.00000 [Ohm]	**Max** 120.00000 [Ohm]	**Impostazione di fabbrica** 0.00000 [Ohm]

Descrizione: Resistenza dei cavi di potenza tra Motor Module e motore.

Dipendenza: Vedi anche: p7003

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.

Attenzione: Collegamenti in parallelo con sistema di avvolgimento semplice (p7003 = 0):

p0352 contiene la resistenza del cavo di alimentazione di un singolo Motor Module. La resistenza del cavo di alimentazione completa si ottiene dividendo p0352 per il numero dei Motor Module attivati (vedere r0395).

Collegamenti in parallelo con sistema a più avvolgimenti (p7003 = 1):

p0352 contiene l'intera resistenza del cavo di alimentazione e viene direttamente sommato alla resistenza statorica (vedere r0395).

Nota: Il parametro influenza l'adattamento termico della resistenza dello statore.

L'identificazione del motore imposta la resistenza dei cavi al 20% della resistenza totale misurata se p0352 al momento della misurazione è uguale a zero. Se p0352 è diverso da zero, il valore della resistenza totale misurata viene sottratta per calcolare la resistenza dello statore p0350. p0350 deve essere pari ad almeno il 10% del valore di misura.

Eccezione:

Nei circuiti paralleli con sistema di avvolgimento semplice (p07003 = 0) la resistenza dei cavi viene misurata direttamente. Controllare che in p0352 venga registrata solo la componente di un singolo Motor Module.

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

VECTOR_G130/G150	**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 0.000 [mH]	**Max** 1000000.000 [mH]	**Impostazione di fabbrica** 0.000 [mH]

Descrizione: Impostazione dell'induttanza addizionale.

Nota: 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.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p0354[0...n] Resistenza rotore motore a freddo/Resistenza smorzatore asse d / R_L mot fredda/RDd

VECTOR_G130/G150

Modificabile: C2(3), U, T	**Calcolato:** CALC_MOD_EQU	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** MDS, p0130	**Schema logico:** 6727
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.

p0355[0...n] Resistenza smorzatore motore asse q / R_mot smorz. q

VECTOR_G130/G150

Modificabile: C2(3), U, T	**Calcolato:** CALC_MOD_EQU	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** MDS, p0130	**Schema logico:** 6727
Gruppo Par.: Motore	**Gruppo delle unità:** 16_1	**Selezione unità:** p0349
Non con tipo mot.: ASM, PEM, REL	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
0.00000 [Ohm]	300.00000 [Ohm]	0.00000 [Ohm]

Descrizione: Impostazione della resistenza dello smorzatore del motore sincrono ad eccitazione esterna obliqua rispetto alla direzione del rotore (asse q).

Il valore del parametro viene calcolato automaticamente con l'ausilio del modello del motore (p0340 = 1, 2).

p0356[0...n] Induttanza di dispersione statore del motore / Disp.stat.L mot

VECTOR_G130/G150

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: Se l'induttanza di dispersione dello statore (p0356) 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).

Nei motori sincroni ad eccitazione permanente (p0300 = 2) si tratta del valore non saturato e per questo è considerato ideale per le basse correnti.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p0357[0...n] Induttanza statore motore asse d / Mot L_statore d

VECTOR_G130/G150

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.: ASM, REL, FEM	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
0.00000 [mH]	1000.00000 [mH]	0.00000 [mH]

Descrizione: Impostazione dell'induttanza longitudinale dello statore del motore sincrono.

Il valore del parametro viene calcolato automaticamente con l'ausilio del modello di motore (p0340 = 1, 2) o definito mediante l'identificazione motore (p1910).

Nota: Per i motori sincroni ad eccitazione esterna (p0300 = 5) questo parametro non è utilizzato.

Nei motori sincroni ad eccitazione permanente (p0300 = 2) si tratta del valore non saturato ed è considerato ideale per le basse correnti.

p0358[0...n] Induttanza dispersione rotore motore/induttanza smorzat. asse d / L_L disp mot/LDd

VECTOR_G130/G150

Modificabile: C2(3), U, T	**Calcolato:** CALC_MOD_EQU	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** MDS, p0130	**Schema logico:** 6727
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.

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).

p0359[0...n] Induttanza smorzatore motore asse q / L_smorz. mot. q

VECTOR_G130/G150

Modificabile: C2(3), U, T	**Calcolato:** CALC_MOD_EQU	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** MDS, p0130	**Schema logico:** 6727
Gruppo Par.: Motore	**Gruppo delle unità:** 15_1	**Selezione unità:** p0349
Non con tipo mot.: ASM, PEM, REL	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
0.00000 [mH]	1000.00000 [mH]	0.00000 [mH]

Descrizione: Impostazione dell'induttanza dello smorzatore del motore sincrono ad eccitazione esterna obliqua rispetto alla direzione del rotore (asse q).

Il valore del parametro viene calcolato automaticamente con l'ausilio del modello del motore (p0340 = 1, 2).

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p0360[0...n] Induttanza principale motore/Induttanza princip. asse d saturata / Mot Lh/Lh d satur.

VECTOR_G130/G150

Modificabile: C2(3), U, T	**Calcolato:** CALC_MOD_EQU	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** MDS, p0130	**Schema logico:** 6727
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]	10000.00000 [mH]	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.

p0361[0...n] Induttanza principale motore asse q saturata / L_princ mot q sat.

VECTOR_G130/G150

Modificabile: C2(3), U, T	**Calcolato:** CALC_MOD_EQU	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** MDS, p0130	**Schema logico:** 6727
Gruppo Par.: Motore	**Gruppo delle unità:** 15_1	**Selezione unità:** p0349
Non con tipo mot.: ASM, PEM, REL	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
0.00000 [mH]	10000.00000 [mH]	0.00000 [mH]

Descrizione: Impostazione dell'induttanza principale saturata del motore sincrono ad eccitazione esterna obliqua rispetto alla direzione del rotore (asse q).

Il valore del parametro viene calcolato automaticamente con l'ausilio del modello del motore (p0340 = 1, 2).

p0362[0...n] Caratteristica di saturazione motore, flusso 1 / Sat.flusso 1 mot

VECTOR_G130/G150

Modificabile: C2(3), U, T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** MDS, p0130	**Schema logico:** 6723, 6726
Gruppo Par.: Motore	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
10.0 [%]	300.0 [%]	60.0 [%]

Descrizione: La caratteristica di saturazione (flusso come riproduzione della corrente) è definita con 4 punti.

Questo parametro specifica la coordinata y (flusso) per la 1ª coppia di valori della caratteristica.

Motori asincroni (ASM) e motori sincroni ad eccitazione esterna (SESM):

La caratteristica di saturazione descrive l'andamento della corrente di magnetizzazione sul flusso motore.

Il parametro imposta il primo flusso motore in [%] riferito al flusso nominale del motore.

Motore sincrono ad eccitazione magnetica permanente (PESM):

La caratteristica di saturazione descrive l'andamento della corrente statorica sul flusso statorico trasversale.

Il parametro imposta il primo flusso statorico trasversale in [%], riferito al prodotto dell'induttanza trasversale non saturata (p0356) e la corrente nominale del motore.

Dipendenza: Per i valori di flusso vale quanto segue:

p0362 < p0363 < p0364 < p0365

Per i valori del flusso statorico trasversale (PESM) vale quanto segue:

20% < p0362 < p0363 < p0364 < p0365

Vedi anche: p0366

Cautela: Per motori sincroni ad eccitazione permanente (PESM):

se i parametri non sono impostati come previsto in ordine crescente e non sono maggiori del 20 %, per calcolare il flusso trasversale viene sempre utilizzata l'induttanza trasversale non saturata (p0356).

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Nota: Per i motori asincroni p0362 = 100 % corrisponde al flusso nominale del motore.

Per i motori sincroni ad eccitazione esterna p0362 = 100 % corrisponde a una tensione ai morsetti indotta pari alla tensione nominale del motore (nel funzionamento a vuoto in caso di numero di giri sincrono).

Nei motori sincroni ad eccitazione permanente p0362 = 100 % corrisponde al prodotto dell'induttanza trasversale non saturata (p0356) e della corrente nominale del motore (p0305).

Il parametro viene resettato quando si esce dalla messa in servizio con p3900 > 0, se non è impostato un motore dell'elenco (vedere p0300).

p0363[0...n] Caratteristica di saturazione motore, flusso 2 / Sat.flusso 2 mot

VECTOR_G130/G150	**Modificabile:** C2(3), U, T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
	Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** MDS, p0130	**Schema logico:** 6723, 6726
	Gruppo Par.: Motore	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
	Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
	Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
	10.0 [%]	300.0 [%]	85.0 [%]

Descrizione: La caratteristica di saturazione (flusso come riproduzione della corrente) è definita con 4 punti.

Questo parametro specifica la coordinata y (flusso) per la 2ª coppia di valori della caratteristica.

Motori asincroni (ASM) e motori sincroni ad eccitazione esterna (SESM):

La caratteristica di saturazione descrive l'andamento della corrente di magnetizzazione sul flusso motore.

Il parametro imposta il secondo flusso motore in [%] riferito al flusso nominale del motore.

Motore sincrono ad eccitazione magnetica permanente (PESM):

La caratteristica di saturazione descrive l'andamento della corrente statorica sul flusso statorico trasversale.

Il parametro imposta il secondo flusso statorico trasversale in [%], riferito al prodotto dell'induttanza trasversale non saturata (p0356) e la corrente nominale del motore.

Dipendenza: Per i valori di flusso vale quanto segue:

p0362 < p0363 < p0364 < p0365

Per i valori del flusso statorico trasversale (PESM) vale quanto segue:

20% < p0362 < p0363 < p0364 < p0365

Vedi anche: p0367

Cautela: Per motori sincroni ad eccitazione permanente (PESM):

se i parametri non sono impostati come previsto in ordine crescente e non sono maggiori del 20 %, per calcolare il flusso trasversale viene sempre utilizzata l'induttanza trasversale non saturata (p0356).

Nota: Per i motori asincroni p0363 = 100 % corrisponde al flusso nominale del motore.

Per i motori sincroni ad eccitazione esterna p0363 = 100 % corrisponde a una tensione ai morsetti indotta pari alla tensione nominale del motore (nel funzionamento a vuoto in caso di numero di giri sincrono).

Nei motori sincroni ad eccitazione permanente p0362 = 100 % corrisponde al prodotto dell'induttanza trasversale non saturata (p0356) e della corrente nominale del motore (p0305).

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 2011 All Rights Reserved

p0364[0...n] Caratteristica di saturazione motore, flusso 3 / Sat.flusso 3 mot

VECTOR_G130/G150

Modificabile: C2(3), U, T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** MDS, p0130	**Schema logico:** 6723, 6726
Gruppo Par.: Motore	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
10.0 [%]	300.0 [%]	115.0 [%]

Descrizione:
La caratteristica di saturazione (flusso come riproduzione della corrente) è definita con 4 punti.
Questo parametro specifica la coordinata y (flusso) per la 3ª coppia di valori della caratteristica.
Motori asincroni (ASM) e motori sincroni ad eccitazione esterna (SESM):
La caratteristica di saturazione descrive l'andamento della corrente di magnetizzazione sul flusso motore.
Il parametro imposta il terzo flusso motore in [%] riferito al flusso nominale del motore.
Motore sincrono ad eccitazione magnetica permanente (PESM):
La caratteristica di saturazione descrive l'andamento della corrente statorica sul flusso statorico trasversale.
Il parametro imposta il terzo flusso statorico trasversale in [%], riferito al prodotto dell'induttanza trasversale non saturata (p0356) e la corrente nominale del motore.

Dipendenza:
Per i valori di flusso vale quanto segue:
p0362 < p0363 < p0364 < p0365
Per i valori del flusso statorico trasversale (PESM) vale quanto segue:
20% < p0362 < p0363 < p0364 < p0365
Vedi anche: p0368

Cautela:
Per motori sincroni ad eccitazione permanente (PESM):
se i parametri non sono impostati come previsto in ordine crescente e non sono maggiori del 20 %, per calcolare il flusso trasversale viene sempre utilizzata l'induttanza trasversale non saturata (p0356).

Nota:
Per i motori asincroni p0364 = 100 % corrisponde al flusso nominale del motore.
Per i motori sincroni ad eccitazione esterna p0364 = 100 % corrisponde a una tensione ai morsetti indotta pari alla tensione nominale del motore (nel funzionamento a vuoto in caso di numero di giri sincrono).
Nei motori sincroni ad eccitazione permanente p0362 = 100 % corrisponde al prodotto dell'induttanza trasversale non saturata (p0356) e della corrente nominale del motore (p0305).
Il parametro viene resettato quando si esce dalla messa in servizio con p3900 > 0, se non è impostato un motore dell'elenco (vedere p0300).

p0365[0...n] Caratteristica di saturazione motore, flusso 4 / Sat.flusso 4 mot

VECTOR_G130/G150

Modificabile: C2(3), U, T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** MDS, p0130	**Schema logico:** 6723, 6726
Gruppo Par.: Motore	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
10.0 [%]	300.0 [%]	125.0 [%]

Descrizione:
La caratteristica di saturazione (flusso come riproduzione della corrente) è definita con 4 punti.
Questo parametro specifica la coordinata y (flusso) per la 4ª coppia di valori della caratteristica.
Motori asincroni (ASM) e motori sincroni ad eccitazione esterna (SESM):
La caratteristica di saturazione descrive l'andamento della corrente di magnetizzazione sul flusso motore.
Il parametro imposta il quarto flusso motore in [%] riferito al flusso nominale del motore.
Motore sincrono ad eccitazione magnetica permanente (PESM):
La caratteristica di saturazione descrive l'andamento della corrente statorica sul flusso statorico trasversale.
Il parametro imposta il quarto flusso statorico trasversale in [%], riferito al prodotto dell'induttanza trasversale non saturata (p0356) e la corrente nominale del motore.

Dipendenza:
Per i valori di flusso vale quanto segue:
p0362 < p0363 < p0364 < p0365
Per i valori del flusso statorico trasversale (PESM) vale quanto segue:
20% < p0362 < p0363 < p0364 < p0365
Vedi anche: p0369

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Cautela: Per motori sincroni ad eccitazione permanente (PESM):

se i parametri non sono impostati come previsto in ordine crescente e non sono maggiori del 20 %, per calcolare il flusso trasversale viene sempre utilizzata l'induttanza trasversale non saturata (p0356).

Nota: Per i motori asincroni p0365 = 100 % corrisponde al flusso nominale del motore.

Per i motori sincroni ad eccitazione esterna p0365 = 100 % corrisponde a una tensione ai morsetti indotta pari alla tensione nominale del motore (nel funzionamento a vuoto in caso di numero di giri sincrono).

Nei motori sincroni ad eccitazione permanente p0362 = 100 % corrisponde al prodotto dell'induttanza trasversale non saturata (p0356) e della corrente nominale del motore (p0305).

Il parametro viene resettato quando si esce dalla messa in servizio con p3900 > 0, se non è impostato un motore dell'elenco (vedere p0300).

p0366[0...n] Caratteristica di saturazione motore, I_mag 1 / Sat.I mag 1 mot

VECTOR_G130/G150	**Modificabile:** C2(3), U, T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
	Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** MDS, p0130	**Schema logico:** 6723, 6726
	Gruppo Par.: Motore	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
	Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
	Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
	5.0 [%]	800.0 [%]	50.0 [%]

Descrizione: La caratteristica di saturazione (flusso come riproduzione della corrente) è definita con 4 punti.

Questo parametro specifica la coordinata x per la 1ª coppia di valori della caratteristica.

Motori asincroni (ASM) e motori sincroni ad eccitazione esterna (SESM):

La caratteristica di saturazione descrive l'andamento della corrente di magnetizzazione sul flusso motore.

Questo parametro imposta la prima corrente di magnetizzazione in [%] riferita alla corrente di magnetizzazione nominale r0331 (ASM), riferita alla corrente di eccitazione nel funzionamento a vuoto (SESM).

Motore sincrono ad eccitazione magnetica permanente (PESM):

La caratteristica di saturazione descrive l'andamento della corrente statorica sul flusso statorico trasversale.

Il parametro imposta la prima corrente statorica trasversale in [%] riferita alla corrente nominale del motore (p0305).

Dipendenza: Per le correnti di magnetizzazione vale quanto segue:

p0366 < p0367 < p0368 < p0369

Per i valori della corrente statorica trasversale (PESM) vale quanto segue:

20% < p0366 < p0367 < p0368 < p0369

Vedi anche: p0362

Cautela: Per motori sincroni ad eccitazione permanente (PESM):

se i parametri non sono impostati come previsto in ordine crescente e non sono maggiori del 20 %, per calcolare il flusso trasversale viene sempre utilizzata l'induttanza trasversale non saturata (p0356).

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).

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p0367[0...n] Caratteristica di saturazione motore, I_mag 2 / Sat.I mag 2 mot

VECTOR_G130/G150

Modificabile: C2(3), U, T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** MDS, p0130	**Schema logico:** 6723, 6726
Gruppo Par.: Motore	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
5.0 [%]	800.0 [%]	75.0 [%]

Descrizione: La caratteristica di saturazione (flusso come riproduzione della corrente) è definita con 4 punti.

Questo parametro specifica la coordinata x per la 2ª coppia di valori della caratteristica.

Motori asincroni (ASM) e motori sincroni ad eccitazione esterna (SESM):

La caratteristica di saturazione descrive l'andamento della corrente di magnetizzazione sul flusso motore.

Questo parametro imposta la seconda corrente di magnetizzazione in [%] riferita alla corrente di magnetizzazione nominale r0331 (ASM), riferita alla corrente di eccitazione nel funzionamento a vuoto (SESM).

Motore sincrono ad eccitazione magnetica permanente (PESM):

La caratteristica di saturazione descrive l'andamento della corrente statorica sul flusso statorico trasversale.

Il parametro imposta la seconda corrente statorica trasversale in [%] riferita alla corrente nominale del motore (p0305).

Dipendenza: Per le correnti di magnetizzazione vale quanto segue:

p0366 < p0367 < p0368 < p0369

Per i valori della corrente statorica trasversale (PESM) vale quanto segue:

20% < p0366 < p0367 < p0368 < p0369

Vedi anche: p0363

Cautela: Per motori sincroni ad eccitazione permanente (PESM):

se i parametri non sono impostati come previsto in ordine crescente e non sono maggiori del 20 %, per calcolare il flusso trasversale viene sempre utilizzata l'induttanza trasversale non saturata (p0356).

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).

p0368[0...n] Caratteristica di saturazione motore, I_mag 3 / Sat.I mag 3 mot

VECTOR_G130/G150

Modificabile: C2(3), U, T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** MDS, p0130	**Schema logico:** 6723, 6726
Gruppo Par.: Motore	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
5.0 [%]	800.0 [%]	150.0 [%]

Descrizione: La caratteristica di saturazione (flusso come riproduzione della corrente) è definita con 4 punti.

Questo parametro specifica la coordinata x per la 3ª coppia di valori della caratteristica.

Motori asincroni (ASM) e motori sincroni ad eccitazione esterna (SESM):

La caratteristica di saturazione descrive l'andamento della corrente di magnetizzazione sul flusso motore.

Questo parametro imposta la terza corrente di magnetizzazione in [%] riferita alla corrente di magnetizzazione nominale r0331 (ASM), riferita alla corrente di eccitazione nel funzionamento a vuoto (SESM).

Motore sincrono ad eccitazione magnetica permanente (PESM):

La caratteristica di saturazione descrive l'andamento della corrente statorica sul flusso statorico trasversale.

Il parametro imposta la terza corrente statorica trasversale in [%] riferita alla corrente nominale del motore (p0305).

Dipendenza: Per le correnti di magnetizzazione vale quanto segue:

p0366 < p0367 < p0368 < p0369

Per i valori della corrente statorica trasversale (PESM) vale quanto segue:

20% < p0366 < p0367 < p0368 < p0369

Vedi anche: p0364

Cautela: Per motori sincroni ad eccitazione permanente (PESM):

se i parametri non sono impostati come previsto in ordine crescente e non sono maggiori del 20 %, per calcolare il flusso trasversale viene sempre utilizzata l'induttanza trasversale non saturata (p0356).

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

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).

p0369[0...n] Caratteristica di saturazione motore, I_mag 4 / Sat.I mag 4 mot

VECTOR_G130/G150

Modificabile: C2(3), U, T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** MDS, p0130	**Schema logico:** 6723, 6726
Gruppo Par.: Motore	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
5.0 [%]	800.0 [%]	210.0 [%]

Descrizione: La caratteristica di saturazione (flusso come riproduzione della corrente) è definita con 4 punti.

Questo parametro specifica la coordinata x per la 4ª coppia di valori della caratteristica.

Motori asincroni (ASM) e motori sincroni ad eccitazione esterna (SESM):

La caratteristica di saturazione descrive l'andamento della corrente di magnetizzazione sul flusso motore.

Questo parametro imposta la quarta corrente di magnetizzazione in [%] riferita alla corrente di magnetizzazione nominale r0331 (ASM), riferita alla corrente di eccitazione nel funzionamento a vuoto (SESM).

Motore sincrono ad eccitazione magnetica permanente (PESM):

La caratteristica di saturazione descrive l'andamento della corrente statorica sul flusso statorico trasversale.

Il parametro imposta la quarta corrente statorica trasversale in [%] riferita alla corrente nominale del motore (p0305).

Dipendenza: Per le correnti di magnetizzazione vale quanto segue:

p0366 < p0367 < p0368 < p0369

Per i valori della corrente statorica trasversale (PESM) vale quanto segue:

20% < p0366 < p0367 < p0368 < p0369

Vedi anche: p0365

Cautela: Per motori sincroni ad eccitazione permanente (PESM):

se i parametri non sono impostati come previsto in ordine crescente e non sono maggiori del 20 %, per calcolare il flusso trasversale viene sempre utilizzata l'induttanza trasversale non saturata (p0356).

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).

r0370[0...n] Resistenza dello statore del motore a freddo / R stat. mot.freddo

VECTOR_G130/G150

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	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
- [Ohm]	- [Ohm]	- [Ohm]

Descrizione: Visualizzazione della resistenza dello statore del motore alla temperatura ambiente (p0625).

Il valore non comprende la resistenza cavi.

Dipendenza: Vedi anche: p0625

r0372[0...n] Resistenza cavo / Resist. cavi mot.

VECTOR_G130/G150

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	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
- [Ohm]	- [Ohm]	- [Ohm]

Descrizione: Indicazione della somma della resistenza del cavo tra Motor Module e motore e della resistenza interna del convertitore.

Dipendenza: Vedi anche: r0238, p0352

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

r0373[0...n] Resistenza nominale dello statore del motore / R_statore mot nom.

VECTOR_G130/G150

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.

r0374[0...n] Resistenza rotore motore a freddo/Resistenza smorzatore asse d / R_L mot fredda/RDd

VECTOR_G130/G150

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.

r0375[0...n] Resistenza smorzatore motore asse q / R_mot smorz. q

VECTOR_G130/G150

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.: ASM, PEM, REL	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min - [Ohm]	**Max** - [Ohm]	**Impostazione di fabbrica** - [Ohm]

Descrizione: Visualizzazione della resistenza dello smorzatore del motore sincrono ad eccitazione esterna obliqua rispetto alla direzione del rotore (asse q).

r0376[0...n] Resistenza nominale del rotore del motore / R_rotore mot. nom.

VECTOR_G130/G150

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.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

r0377[0...n] Induttanza di dispersione motore totale / Disp.tot.L mot

VECTOR_G130/G150

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, macchina sincrona ad eccitazione esterna:

Visualizzazione dell'induttanza di dispersione dello statore del motore inclusa l'induttanza addizionale (p0353) e la bobina motore (p0233).

Macchina sincrona:

Visualizzazione dell'induttanza trasversale dello statore inclusa l'induttanza addizionale (p0353) e la bobina del motore (p0233).

r0378[0...n] Induttanza statore motore asse d / Ind.stat.mot. d

VECTOR_G130/G150

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.: ASM, REL, FEM	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min - [mH]	**Max** - [mH]	**Impostazione di fabbrica** - [mH]

Descrizione: Visualizzazione dell'induttanza longitudinale dello statore della macchina sincrona inclusa l'induttanza addizionale (p0353) e la bobina del motore (p0233).

Nota: Per i motori sincroni ad eccitazione esterna (p0300 = 5) questo parametro non è utilizzato.

r0380[0...n] Induttanza smorzatore motore asse d / L_smorz mot asse d

VECTOR_G130/G150

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.: ASM, PEM, REL	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min - [mH]	**Max** - [mH]	**Impostazione di fabbrica** - [mH]

Descrizione: Visualizzazione dell'induttanza dello smorzatore del motore sincrono ad eccitazione sincrona in direzione del rotore (asse d).

r0381[0...n] Induttanza smorzatore motore asse q / L_smorz mot asse q

VECTOR_G130/G150

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.: ASM, PEM, REL	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min - [mH]	**Max** - [mH]	**Impostazione di fabbrica** - [mH]

Descrizione: Visualizzazione dell'induttanza dello smorzatore del motore sincrono ad eccitazione esterna obliqua rispetto alla direzione del rotore (asse q).

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

r0382[0...n] Induttanza principale motore trasformata/Lh asse d saturata / Mot L_H tr/Lhd tot

VECTOR_G130/G150

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.

r0383[0...n] Induttanza principale motore asse q saturata / L_princ mot q sat.

VECTOR_G130/G150

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.: ASM, PEM, REL	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min - [mH]	**Max** - [mH]	**Impostazione di fabbrica** - [mH]

Descrizione: Visualizzazione dell'induttanza principale saturata del motore sincrono ad eccitazione esterna obliqua rispetto alla direzione del rotore (asse q).

r0384[0...n] Costante tempo rotore motore/costante tempo smorzatore asse d / Mot T_rotore/T_Dd

VECTOR_G130/G150

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 - [ms]	**Max** - [ms]	**Impostazione di fabbrica** - [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.

r0385[0...n] Costante di tempo smorzatore motore asse q / T_Dq mot

VECTOR_G130/G150

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.: ASM, PEM, REL	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min - [ms]	**Max** - [ms]	**Impostazione di fabbrica** - [ms]

Descrizione: Visualizzazione della costante di tempo dello smorzatore del motore sincrono ad eccitazione esterna obliqua rispetto alla direzione del rotore (asse q).

Nota: Il valore si calcola facendo la somma delle induttanze dello smorzatore (p0359, p0361) diviso la resistenza dello smorzatore (p0355).

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

r0386[0...n] Costante di tempo di dispersione dello statore del motore / Disp.stat.T mot

VECTOR_G130/G150

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 - [ms]	**Max** - [ms]	**Impostazione di fabbrica** - [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).

r0387[0...n] Costante di tempo di dispersione dello statore del motore asse q / T_Sdisp mot/T_Sq

VECTOR_G130/G150

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.: ASM, REL, FEM	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min - [ms]	**Max** - [ms]	**Impostazione di fabbrica** - [ms]

Descrizione: Visualizzazione della costante di tempo di dispersione dello statore obliqua rispetto alla direzione del rotore (asse q).

Nota: Il valore si calcola facendo la somma di tutte le induttanze di dispersione (p0233, p0356, p0359) diviso la somma di tutte le resistenze del motore (p0350, p0352, p0355).

L'adattamento termico delle resistenze non viene considerato.

p0389[0...n] Corrente rotorica a vuoto nominale dell'eccitatrice / I_vuoto nom. ecc.

VECTOR_G130/G150

Modificabile: C2(1, 3)	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 1
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** MDS, p0130	**Schema logico:** 6727
Gruppo Par.: Motore	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: ASM, PEM, REL	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min 0.00 [A]	**Max** 10000.00 [A]	**Impostazione di fabbrica** 0.00 [A]

Descrizione: Impostazione della corrente rotorica a vuoto nominale (I_F0) per l'eccitatrice.

p0390[0...n] Corrente nominale dell'eccitatrice / I_nominale eccit.

VECTOR_G130/G150

Modificabile: C2(1, 3)	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 1
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** MDS, p0130	**Schema logico:** 6727
Gruppo Par.: Motore	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: ASM, PEM, REL	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min 0.00 [A]	**Max** 10000.00 [A]	**Impostazione di fabbrica** 0.00 [A]

Descrizione: Impostazione della corrente nominale (I_F) del raddrizzatore dell'eccitatrice controllato (DC-Master).

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p0391[0...n] Adattamento regolatore di corrente, punto di intervento KP / P.to adat. I KP

VECTOR_G130/G150

Modificabile: C2(3), U, T	**Calcolato:** CALC_MOD_REG	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** MDS, p0130	**Schema logico:** 6714
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: Il parametro viene resettato quando si esce dalla messa in servizio con p3900 > 0, se non è impostato un motore dell'elenco (vedere p0300).

p0392[0...n] Adattam. regolatore di corrente, punto di intervento KP adattato / P.to adat. I KP ad

VECTOR_G130/G150

Modificabile: C2(3), U, T	**Calcolato:** CALC_MOD_REG	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** MDS, p0130	**Schema logico:** 6714
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.

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: Il parametro viene resettato quando si esce dalla messa in servizio con p3900 > 0, se non è impostato un motore dell'elenco (vedere p0300).

p0393[0...n] Adattamento del regolatore di corrente, guadagno P, scalatura / I_adatt Kp scal.

VECTOR_G130/G150

Modificabile: C2(3), U, T	**Calcolato:** CALC_MOD_REG	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** MDS, p0130	**Schema logico:** 6714
Gruppo Par.: Motore	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: REL	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
0.00 [%]	1000.00 [%]	100.00 [%]

Descrizione: Impostazione del fattore per il guadagno P del regolatore di corrente nell'intervallo di adattamento (ad es. r0078 > p0392, se p0392 > p0391).

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.

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 2011 All Rights Reserved

r0395[0...n] Resistenza statore attuale / Statore R att

VECTOR_G130/G150	**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

VECTOR_G130/G150	**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).

p0398[0...n] Angolo disaccoppiam. magnetico (saturazione incrociata) coeff. 1 / Disacc. magn. C1

VECTOR_G130/G150	**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, FEM	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
	Min -10.000000	**Max** 10.000000	**Impostazione di fabbrica** 0.000000

Descrizione: L'accoppiamento incrociato magnetico degli assi d e q del motore dovuto alla saturazione (in funzione della corrente) provoca uno sfasamento angolare del sistema di assi d'q', in cui le grandezze magnetiche sono disaccoppiate tra loro.
Lo sfasamento angolare si può descrivere come funzione polinomiale di 3° ordine della corrente di carico riferita:
phiOffset = f(C1*iq + C3*iq^3)
Questo parametro è il coefficiente C1 e descrive la relazione lineare con il carico.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p0399[0...n] Angolo disaccoppiam. magnetico (saturazione incrociata) coeff. 3 / Disacc. magn. C3

VECTOR_G130/G150

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, FEM	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
-10.000000	10.000000	0.000000

Descrizione: L'accoppiamento incrociato magnetico degli assi d e q del motore dovuto alla saturazione (in funzione della corrente) provoca uno sfasamento angolare del sistema di assi d'q', in cui le grandezze magnetiche sono disaccoppiate tra loro.

Lo sfasamento angolare si può descrivere come funzione polinomiale di 3° ordine della corrente di carico riferita:

phiOffset = f(C1*iq + C3*iq^3)

Questo parametro è il coefficiente C3 e descrive la relazione cubica con il carico.

p0400[0...n] Selezione del tipo di encoder / Selez. tipo_encod

ENCODER

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
2110: 4000 nm, 1 Vpp, A/B R a distanza codificata
2111: 20000 nm, 1 Vpp, A/B R a distanza codificata
2112: 40000 nm, 1 Vpp, A/B R a distanza codificata
2151: 16000 nm, 1 Vpp, A/B, EnDat, risoluzione 100 nm
3001: 1024 HTL A/B R

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

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
3109: 2000 nm, TTL, A/B R a distanza codificata
9999: Definito da utente
10000: Identifica encoder
10050: Encoder con interfaccia EnDat identificato
10051: Encoder DRIVE-CLiQ identificato
10058: Encoder digitale (assoluto) identificato
10059: Encoder digitale (incrementale) identificato
10100: Identifica encoder (in attesa)

Cautela: Un tipo di encoder con p0400 < 9999 descrive gli encoder per i quali è disponibile una lista parametri. Se si seleziona un encoder della lista (p0400 < 9999) 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.

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.

p0400[0...n] Selezione del tipo di encoder / Selez. tipo_encod

VECTOR_G130/G150	**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	10000	0

Descrizione: Selezione dell'encoder dall'elenco dei tipi di encoder supportati.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Valore:

0: Nessun encoder
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
9999: Definito da utente
10000: Identifica encoder

Cautela: Un tipo di encoder con p0400 < 9999 descrive gli encoder per i quali è disponibile una lista parametri. Se si seleziona un encoder della lista (p0400 < 9999) 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.

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.

p0401[0...n] Selezione tipo encoder OEM / Selez.tipo enc.OEM

ENCODER, VECTOR_G130/G150

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.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p0402[0...n] Selezione tipo di encoder / Selez.tipo encoder

ENCODER, VECTOR_G130/G150

Modificabile: C2(1, 4)	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 1
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	10100	9999

Descrizione: Selezione del tipo di encoder per preimpostare l'inversione e il fattore di riduzione.

Fattore del riduttore di misura = giri del motore o del carico / giri encoder.

Valore:
1: Riduttore 1:1 non invertito
2: Riduttore 2:7 invertito
3: Riduttore 4:17 invertito
4: Riduttore 2:10 invertito
9999: Riduttore definito dall'utente
10000: Identificazione riduttore
10100: Identificazione riduttore

Dipendenza: Vedi anche: p0410, p0432, p0433

Nota: Per p0402 = 1:

impostazione automatica di p0410 = 0000 bin, p0432 = 1, p0433 = 1.

Per p0402 = 2:

impostazione automatica di p0410 = 0011 bin, p0432 = 7, p0433 = 2.

Per p0402 = 3:

impostazione automatica di p0410 = 0011 bin, p0432 = 17, p0433 = 4.

Per p0402 = 4:

impostazione automatica di p0410 = 0011 bin, p0432 = 10, p0433 = 2.

Per p0402 = 9999:

nessuna impostazione automatica di p0410, p0432, p0433. I parametri devono essere impostati manualmente.

Per p0402 = 10000:

L'identificazione del tipo di riduttore può avvenire unicamente per un motore con DRIVE-CLiQ. I parametri p0410, p0432 e p0433 vengono impostati in base al riduttore identificato. Se l'identificazione non è possibile, viene impostato p0402 = 9999.

p0404[0...n] Configurazione encoder attiva / Config_enc attiva

ENCODER, VECTOR_G130/G150

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	-
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 2011 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	-

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.

p0405[0...n] Encoder rettangolare traccia A/B / Enc. rettang. A/B

ENCODER, VECTOR_G130/G150

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.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

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.

p0407[0...n] Encoder lineare, suddivisione del reticolo / Div.griglia enc.

ENCODER, VECTOR_G130/G150

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 [nm]	250000000 [nm]	16000 [nm]

Descrizione: Impostazione della suddivisione del reticolo per un encoder lineare.

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: Il valore minimo consentito è pari a 250 nm.

p0408[0...n] Encoder rotativo, numero di tacche / Tacche enc. rot.

ENCODER, VECTOR_G130/G150

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.

ENCODER, VECTOR_G130/G150

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 2011 All Rights Reserved

Nota: L'inversione influenza i seguenti parametri:
Bit 00: r0061, r0063 (eccezione: regolazione senza encoder), r0094
Bit 01: r0482, r0483

p0410[0...n] Encoder, inversione valore attuale / Val.att.inv.enc.

ENCODER (Encoder lineare)

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 di velocità	Sì	No	4710, 4715
01	Inversione del valore attuale di posizione	Sì	No	4704

Nota: L'inversione influenza i seguenti parametri:
Bit 00: r0061, r0063 (eccezione: regolazione senza encoder), r0094
Bit 01: r0482, r0483

p0411[0...n] Configurazione riduttore di misura / Config. ridutt.mis

ENCODER, VECTOR_G130/G150

Modificabile: C2(4)	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 1
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 dell'inseguimento di posizione per un riduttore di misura.

Campo di bit:

Bit	Nome del segnale	Segnale 1	Segnale 0	FP
00	Attivazione inseguimento di posizione del riduttore di misura	Sì	No	-
01	Tipo di asse	Asse lineare	Asse rotante	-
02	Riduttore di misura, reset posizione	Sì	No	-
03	Attivazione inseg. posiz. riduttore di misura per encoder incr.	Sì	No	-

Attenzione: Con p0411.3 = 1 vale:
Se è attivato l'inseguimento di posizione per l'encoder incrementale, viene memorizzato solo il valore attuale di posizione. Un movimento dell'asse/dell'encoder in stato disattivato non viene rilevato! L'immissione di una finestra di tolleranza in p0413 resta senza effetto.

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).

p0412[0...n] Riduttore di misura, encoder assoluto rotativo, giri virtuali / Giri enc. assoluto

ENCODER, VECTOR_G130/G150

Modificabile: C2(4)	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 1
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	4194303	0

Descrizione: Impostazione dei giri risolvibili in un encoder rotativo con inseguimento di posizione attivato del riduttore di misura.

Dipendenza: Questo parametro è rilevante solo per un encoder assoluto (p0404.1 = 1) con inseguimento di posizione attivato (p0411.0 = 1) e per un encoder incrementale con relativo inseguimento di posizione attivato (p0411.3 = 1).

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Nota: La risoluzione impostata deve poter essere visualizzata tramite r0483.

Per gli assi rotanti / assi modulo vale quanto segue:

p0411.0 = 1:

Questo parametro viene preimpostato con p0421 e può essere modificato.

p0411.3 = 1:

Il parametro viene preimpostato al valore massimo. Il valore massimo dipende dal numero di tacche (p0408) e dalla risoluzione fine (p0419).

Per gli assi lineari vale:

p0411.0 = 1:

Questo parametro viene preimpostato con p0421, ampliato di 6 bit per le informazioni multiturn (max. overflow) e non può essere modificato.

p0411.3 = 1:

Il parametro viene preimpostato al valore massimo. Il valore massimo dipende dal numero di tacche (p0408) e dalla risoluzione fine (p0419).

p0413[0...n] Finestra di tolleranza inseguimento posizione riduttore misura / Finestra inseg.pos

ENCODER, VECTOR_G130/G150

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	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: F31501, F32501, F33501

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 p0411.0 = 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.

p0414[0...n] Bit rilevanti del valore di posiz. gross. ridondante (rilevati) / Bit rilevanti

ENCODER, VECTOR_G130/G150

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.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p0415[0...n] Bit più significativo sicuro posiz. gross. Gx_XIST1 (rilevato) / Gx_XIST1 MSB sic

ENCODER, VECTOR_G130/G150

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

ENCODER, VECTOR_G130/G150

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

ENCODER, VECTOR_G130/G150

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.

p0420[0...n] Collegamento encoder / Collegam. encoder

ENCODER, VECTOR_G130/G150

Modificabile: C2(4)	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 4
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: Selezione del collegamento dell'encoder.

Campo di bit:

Bit	Nome del segnale	Segnale 1	Segnale 0	FP
00	SUB-D	Sì	No	-
01	Morsetto	Sì	No	-

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p0421[0...n] Encoder assoluto rotativo, risoluzione multigiro / Enc. multi. ass.

ENCODER, VECTOR_G130/G150

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.

p0422[0...n] Encoder assoluto lineare, risoluzione incrementi di misura / Passo mis. enc.

ENCODER, VECTOR_G130/G150

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 [nm]	4294967295 [nm]	100 [nm]

Descrizione: Impostazione della risoluzione della posizione assoluta per un encoder lineare 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.

Nota: Il protocollo seriale di un encoder assoluto fornisce la posizione con una determinata risoluzione, per es. 100nm. Questo valore deve essere immesso qui.

p0423[0...n] Encoder assoluto rotativo, risoluzione a giro singolo / Enc. ass. singlet.

ENCODER, VECTOR_G130/G150

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.

p0424[0...n] Encoder lineare, distanza tacche di zero / Enc lin dist.TZ

ENCODER, VECTOR_G130/G150

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 [mm]	65535 [mm]	20 [mm]

Descrizione: Impostazione della distanza tra due tacche di zero per un encoder lineare. 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.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p0425[0...n] Encoder rotativo, distanza tacche di zero / Dist.TZ rossa enc.

ENCODER, VECTOR_G130/G150

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

ENCODER, VECTOR_G130/G150

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.

p0427[0...n] Baudrate encoder SSI / Baud encoder SSI

ENCODER, VECTOR_G130/G150

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

ENCODER, VECTOR_G130/G150

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.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p0429[0...n] Configurazione encoder SSI / Config encoder SSI

ENCODER, VECTOR_G130/G150

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

ENCODER, VECTOR_G130/G150

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.

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.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

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.

p0430[0...n] Configurazione Sensor Module / Configurazione SM

ENCODER (Encoder lineare)

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.

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 della velocità (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	-

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

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.

p0431[0...n] Offset angolo di commutazione / Offset ang_com

VECTOR_G130/G150

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 -180.00 [°]	**Max** 180.00 [°]	**Impostazione di fabbrica** 0.00 [°]

Descrizione: Impostazione dell'offset dell'angolo di commutazione.

Dipendenza: Il valore viene considerato in r0094.

Vedi anche: r0094, r1778

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

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

ENCODER, VECTOR_G130/G150

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: p0402, 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

ENCODER, VECTOR_G130/G150

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: p0402, p0410, p0432

Nota: Fattori di riduzione negativi devono essere realizzati con p0410

p0434[0...n] Bit di errore encoder SSI / Bit err. enc. SSI

ENCODER, VECTOR_G130/G150

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.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

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

ENCODER, VECTOR_G130/G150

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

ENCODER, VECTOR_G130/G150

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.

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.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p0437[0...n] Configurazione estesa del Sensor Module / Config SM estesa

ENCODER, VECTOR_G130/G150

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.

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.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

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.

p0437[0...n] Configurazione estesa del Sensor Module / Config SM estesa

ENCODER (Encoder lineare)

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	-

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

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 della direzione. Se la direzione è positiva viene considerato il fronte positivo della tacca di zero, mentre se è negativa 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:

Bit 5/4 = 0/0: analisi dei segnali per periodo quadrupla.

Bit 5/4 = 1/0: analisi dei segnali per periodo quadrupla.

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 il bit impostato le tacche dell'encoder riconosciute come errate tra due tacche di zero vengono accumulate (p4688).

Per bit 29:

Quando il bit è impostato, l'inizializzazione dell'encoder EnDat avviene al di sotto di una determinata velocità e quindi con elevata precisione. Se si richiede un'inizializzazione a una velocità 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

ENCODER, VECTOR_G130/G150

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.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

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.

p0439[0...n] Tempo di accelerazione encoder / T_accel_encoder

ENCODER, VECTOR_G130/G150

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

ENCODER, VECTOR_G130/G150

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

ENCODER, VECTOR_G130/G150

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

Nota: In caso di encoder non disponibile viene visualizzato il valore zero.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p0442[0...n] Messa in servizio encoder numero di serie parte 2 / Enc.MIS nr_ser 2

ENCODER, VECTOR_G130/G150	**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 0000 hex	**Max** FFFF FFFF hex	**Impostazione di fabbrica** 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
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

ENCODER, VECTOR_G130/G150	**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 0000 hex	**Max** FFFF FFFF hex	**Impostazione di fabbrica** 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
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

ENCODER, VECTOR_G130/G150	**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 0000 hex	**Max** FFFF FFFF hex	**Impostazione di fabbrica** 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
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

ENCODER, VECTOR_G130/G150	**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 0000 hex	**Max** FFFF FFFF hex	**Impostazione di fabbrica** 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
Nota: In caso di encoder non disponibile viene visualizzato il valore zero.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p0446[0...n] Encoder SSI, numero di bit prima del valore assoluto / Enc SSI bit prima

ENCODER, VECTOR_G130/G150

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

ENCODER, VECTOR_G130/G150

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

ENCODER, VECTOR_G130/G150

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.

ENCODER, VECTOR_G130/G150

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 2011 All Rights Reserved

r0451[0...2] Fattore angolo di commutazione / Fattore comm. enc.

VECTOR_G130/G150

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] = Encoder 3

Nota: In caso di encoder non disponibile viene visualizzato il valore zero.

r0452 Visualizzazione del tempo di filtro encoder rettangolare / Vis t_filt enc

ENCODER

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.

Dipendenza: Vedi anche: p0438

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

VECTOR_G130/G150

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] = Encoder 3

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

ENCODER, VECTOR_G130/G150

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

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

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 Configurazione encoder riconosciuta / Configur.enc.att.

ENCODER

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).

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.

r0455[0...2] Configurazione encoder riconosciuta / Configur.enc.att.

VECTOR_G130/G150

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).

Indice:
[0] = Encoder 1
[1] = Encoder 2
[2] = Encoder 3

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

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 Configurazione encoder supportata / Conf.enc.supp.

ENCODER

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.

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	-

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

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

r0456[0...2] Configurazione encoder supportata / Conf.enc.supp.

VECTOR_G130/G150

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] = Encoder 3

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

r0458 Sensor Module, caratteristiche / Proprietà SM

ENCODER

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.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

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	-
	23	Commutazione con tacca di zero deselezio-nabile	Sì	No	-
	24	Commutazione con tacca di zero selezio-nata	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

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

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.

r0458 Sensor Module, caratteristiche / Proprietà SM

ENCODER (Encoder lineare)

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.

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 velocità 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 della velocità ampliato disponibile (solo SMC30)	Sì	No	-
21	Tolleranza tacca di zero	Sì	No	-
22	Adatt. pos. rotore	Sì	No	-

© Siemens AG 2011 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.

r0458[0...2] Sensor Module, caratteristiche / Proprietà SM

VECTOR_G130/G150

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] = Encoder 3

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	-

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

10	Diagnostica numero di giri nel Sensor Module	Sì	No	-
11	Configurazione senza stato di sosta possibile	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	-
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 Caratteristiche avanzate del Sensor Module / Caratt_ avanz SM

ENCODER, ENCODER (Encoder lineare)

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.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

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	-
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.

r0459[0...2] Caratteristiche avanzate del Sensor Module / Caratt_ avanz SM

VECTOR_G130/G150

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] = Encoder 3

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 2011 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 Numero di serie encoder parte 1 / Enc.nr_ser. 1

ENCODER

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.

Dipendenza: Vedi anche: p0441, p0442, p0443, p0444, p0445, r0461, r0462, r0463, r0464

r0460[0...2] Numero di serie encoder parte 1 / Enc.nr_ser. 1

VECTOR_G130/G150

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] = Encoder 3

Dipendenza: Vedi anche: p0441, p0442, p0443, p0444, p0445, r0461, r0462, r0463, r0464

r0461 Numero di serie encoder parte 2 / Enc.nr_ser. 2

ENCODER

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.

Dipendenza: Vedi anche: p0441, p0442, p0443, p0444, p0445, r0460, r0462, r0463, r0464

r0461[0...2] Numero di serie encoder parte 2 / Enc.nr_ser. 2

VECTOR_G130/G150

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.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Indice: [0] = Encoder 1
[1] = Encoder 2
[2] = Encoder 3

Dipendenza: Vedi anche: p0441, p0442, p0443, p0444, p0445, r0460, r0462, r0463, r0464

r0462 Numero di serie encoder parte 3 / Enc.nr_ser. 3

ENCODER	**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.

Dipendenza: Vedi anche: p0441, p0442, p0443, p0444, p0445, r0460, r0461, r0463, r0464

r0462[0...2] Numero di serie encoder parte 3 / Enc.nr_ser. 3

VECTOR_G130/G150	**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] = Encoder 3

Dipendenza: Vedi anche: p0441, p0442, p0443, p0444, p0445, r0460, r0461, r0463, r0464

r0463 Numero di serie encoder parte 4 / Enc.nr_ser. 4

ENCODER	**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.

Dipendenza: Vedi anche: p0441, p0442, p0443, p0444, p0445, r0460, r0461, r0462, r0464

r0463[0...2] Numero di serie encoder parte 4 / Enc.nr_ser. 4

VECTOR_G130/G150	**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] = Encoder 3

Dipendenza: Vedi anche: p0441, p0442, p0443, p0444, p0445, r0460, r0461, r0462, r0464

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

r0464 Numero di serie encoder parte 5 / Enc.nr_ser. 5

ENCODER	**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.

Dipendenza: Vedi anche: p0441, p0442, p0443, p0444, p0445, r0460, r0461, r0462, r0463

r0464[0...2] Numero di serie encoder parte 5 / Enc.nr_ser. 5

VECTOR_G130/G150	**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] = Encoder 3

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

ENCODER, VECTOR_G130/G150	**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 2011 All Rights Reserved

r0466[0...27] Numero di identificazione/serie encoder 2 / Enc2 nr.Id/nr.ser

VECTOR_G130/G150

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.

r0467[0...27] Numero di identificazione/serie encoder 3 / Enc3 nr.Id/nr.ser

VECTOR_G130/G150

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 3.
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 Bit validi valore di posizione grossolana ridondante / Bit validi

ENCODER

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.

Dipendenza: Vedi anche: p9323, p9523

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

r0470[0...2] Bit validi valore di posizione grossolana ridondante / Bit validi

VECTOR_G130/G150

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] = Encoder 3

Dipendenza: Vedi anche: p9323, p9523

r0471 Bit validi risoluzione fine valore di posizione gross. ridond. / Bit risol. fine

ENCODER

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

Dipendenza: Vedi anche: p9324, p9524

r0471[0...2] Bit validi risoluzione fine valore di posizione gross. ridond. / Bit risol. fine

VECTOR_G130/G150

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] = Encoder 3

Dipendenza: Vedi anche: p9324, p9524

r0472 Bit rilevanti valore di posizione grossolana ridondante / Bit rilevanti

ENCODER

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.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

r0472[0...2] Bit rilevanti valore di posizione grossolana ridondante / Bit rilevanti

VECTOR_G130/G150

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] = Encoder 3

r0474 Configurazione valore di posizione grossolana ridondante / Config pos ridond

ENCODER

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.

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

r0474[0...2] Configurazione valore di posizione grossolana ridondante / Config pos ridond

VECTOR_G130/G150

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] = Encoder 3

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 Bit più significativo sicuro posizione grossolana Gx_XIST1 / Gx_XIST1 MSB sic

ENCODER

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.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Nota: MSB: Most Significant Bit (bit più significativo)

r0475[0...2] Bit più significativo sicuro posizione grossolana Gx_XIST1 / Gx_XIST1 MSB sic

VECTOR_G130/G150

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] = Encoder 3

Nota: MSB: Most Significant Bit (bit più significativo)

r0477 CO: Differenza di posizione riduttore di misura / Diff.pos. rid.mis.

ENCODER

Modificabile: -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 1
Tipo di dati: Integer32	**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 differenza di posizione davanti al riduttore di misura tra disinserzione e inserzione

Dipendenza: Vedi anche: F31501, F32501, F33501

Nota: Gli incrementi sono visualizzati nello stesso formato del parametro r0483. La differenza di posizione si legge in incrementi dell'encoder.

r0477[0...2] CO: Differenza di posizione riduttore di misura / Diff.pos. rid.mis.

VECTOR_G130/G150

Modificabile: -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 1
Tipo di dati: Integer32	**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 differenza di posizione davanti al riduttore di misura tra disinserzione e inserzione

Indice:
[0] = Encoder 1
[1] = Encoder 2
[2] = Encoder 3

Dipendenza: Vedi anche: F31501, F32501, F33501

Nota: Gli incrementi sono visualizzati nello stesso formato del parametro r0483. La differenza di posizione si legge in incrementi dell'encoder.

r0479 CO: Diagnostica, valore attuale di posizione encoder Gn_XIST1 / Diag Gn_XIST1

ENCODER

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 2011 All Rights Reserved

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.

r0479[0...2] CO: Diagnostica, valore attuale di posizione encoder Gn_XIST1 / Diag Gn_XIST1

VECTOR_G130/G150

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.

Indice:
[0] = Encoder 1
[1] = Encoder 2
[2] = Encoder 3

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 CI: Sorgente del segnale per parola di comando encoder Gn_STW / S_s Gn_STW encoder

ENCODER

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.

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]

p0480[0...2] CI: Sorgente del segnale per parola di comando encoder Gn_STW / S_s Gn_STW encoder

VECTOR_G130/G150

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] = Encoder 3

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 2011 All Rights Reserved

r0481 CO: Parola di stato encoder Gn_ZSW / Enc Gn_par.stato

ENCODER

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.

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

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.

r0481[0...2] CO: Parola di stato encoder Gn_ZSW / Enc Gn_par.stato

VECTOR_G130/G150

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] = Encoder 3

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	-

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

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

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 CO: Valore attuale di posizione encoder Gn_XIST1 / Enc Gn_XIST1

ENCODER

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.

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.

r0482[0...2] CO: Valore attuale di posizione encoder Gn_XIST1 / Enc Gn_XIST1

VECTOR_G130/G150

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] = Encoder 3

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.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

r0483 CO: Valore attuale di posizione encoder Gn_XIST2 / Enc Gn_XIST2

ENCODER	**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.

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.
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.

r0483[0...2] CO: Valore attuale di posizione encoder Gn_XIST2 / Enc Gn_XIST2

VECTOR_G130/G150	**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] = Encoder 3

Attenzione: Il valore attuale dell'encoder deve essere richiesto tramite la parola di comando encoder Gn_STW.13.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

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.
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 CO: Posizione grossolana ridondante dell'encoder + CRC Gn_XIST1 / Posiz.rid.enc+CRC

ENCODER

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.

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".

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

r0484[0...2] CO: Posizione grossolana ridondante dell'encoder + CRC Gn_XIST1 / Posiz.rid.enc+CRC

VECTOR_G130/G150

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] = Encoder 3

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".

r0485 CO: Riduttore di misura, valore grezzo encoder incrementale / Val.grezzo enc.inc

ENCODER

Modificabile: -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 1
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 valore grezzo attuale dell'encoder incrementale prima del riduttore di misura.

r0485[0...2] CO: Riduttore di misura, valore grezzo encoder incrementale / Val.grezzo enc.inc

VECTOR_G130/G150

Modificabile: -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 1
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 valore grezzo attuale dell'encoder incrementale prima del riduttore di misura.

Indice: [0] = Encoder 1
[1] = Encoder 2
[2] = Encoder 3

r0486 CO: Riduttore di misura, valore grezzo encoder assoluto / Val.grezzo enc.ass

ENCODER

Modificabile: -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 1
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 valore grezzo attuale dell'encoder assoluto prima del riduttore di misura.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

r0486[0...2] CO: Riduttore di misura, valore grezzo encoder assoluto / Val.grezzo enc.ass

VECTOR_G130/G150

Modificabile: -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 1
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 valore grezzo attuale dell'encoder assoluto prima del riduttore di misura.

Indice:
[0] = Encoder 1
[1] = Encoder 2
[2] = Encoder 3

r0487 Diagnostica, parola di comando encoder Gn_STW / Enc Gn_par.com

ENCODER

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.

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	-

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.

r0487[0...2] Diagnostica, parola di comando encoder Gn_STW / Enc Gn_par.com

VECTOR_G130/G150

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] = Encoder 3

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	-

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

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	-

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 Tastatore di misura 1, morsetto di ingresso / Tast.mis. 1 ingr.

ENCODER

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	8	0

Descrizione: Impostazione del morsetto di ingresso per la connessione del tastatore di misura 1.

Valore:
0: Nessun tastore di misura
1: DI/DO 9 (X122.10/X121.8)
2: DI/DO 10 (X122.12/X121.10)
3: DI/DO 11 (X122.13/X121.11)
4: DI/DO 13 (X132.10)
5: DI/DO 14 (X132.12)
6: DI/DO 15 (X132.13)
7: DI/DO 8 (X122.9/X121.7)
8: DI/DO 12 (X132.9)

Dipendenza: Vedi anche: p0489, p0728

Attenzione: Definizione dei morsetti:

La prima definizione di riferisce alla CU320, la seconda alla CU310.

Per selezionare i valori:

con CX32, NX10 e NX15 si possono selezionare come ingressi veloci solo DI/DO 8, 9, 10, 11 (vedere il Manuale del prodotto).

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.

p0488[0...2] Tastatore di misura 1, morsetto di ingresso / Tast.mis. 1 ingr.

VECTOR_G130/G150

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	8	0

Descrizione: Impostazione del morsetto di ingresso per la connessione del tastatore di misura 1.

Valore:
0: Nessun tastore di misura
1: DI/DO 9 (X122.10/X121.8)
2: DI/DO 10 (X122.12/X121.10)
3: DI/DO 11 (X122.13/X121.11)
4: DI/DO 13 (X132.10)
5: DI/DO 14 (X132.12)
6: DI/DO 15 (X132.13)
7: DI/DO 8 (X122.9/X121.7)
8: DI/DO 12 (X132.9)

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Indice: [0] = Encoder 1
[1] = Encoder 2
[2] = Encoder 3

Dipendenza: Vedi anche: p0489, p0728

Attenzione: Definizione dei morsetti:
La prima definizione di riferisce alla CU320, la seconda alla CU310.
Per selezionare i valori:
con CX32, NX10 e NX15 si possono selezionare come ingressi veloci solo DI/DO 8, 9, 10, 11 (vedere il Manuale del prodotto).

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 Tastatore di misura 2, morsetto di ingresso / Tast.mis. 2 ingr.

ENCODER

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	8	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 (X122.10/X121.8)
2: DI/DO 10 (X122.12/X121.10)
3: DI/DO 11 (X122.13/X121.11)
4: DI/DO 13 (X132.10)
5: DI/DO 14 (X132.12)
6: DI/DO 15 (X132.13)
7: DI/DO 8 (X122.9/X121.7)
8: DI/DO 12 (X132.9)

Dipendenza: Vedi anche: p0488, p0728

Attenzione: Definizione dei morsetti:
La prima definizione di riferisce alla CU320, la seconda alla CU310.
Per selezionare i valori:
con CX32, NX10 e NX15 si possono selezionare come ingressi veloci solo DI/DO 8, 9, 10, 11 (vedere il manuale del prodotto).

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.

VECTOR_G130/G150

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	8	0

Descrizione: Impostazione del morsetto di ingresso per la connessione del tastatore di misura 2.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Valore:
0: Nessun tastatore di misura
1: DI/DO 9 (X122.10/X121.8)
2: DI/DO 10 (X122.12/X121.10)
3: DI/DO 11 (X122.13/X121.11)
4: DI/DO 13 (X132.10)
5: DI/DO 14 (X132.12)
6: DI/DO 15 (X132.13)
7: DI/DO 8 (X122.9/X121.7)
8: DI/DO 12 (X132.9)

Indice:
[0] = Encoder 1
[1] = Encoder 2
[2] = Encoder 3

Dipendenza: Vedi anche: p0488, p0728

Attenzione: Definizione dei morsetti:
La prima definizione di riferisce alla CU320, la seconda alla CU310.
Per selezionare i valori:
con CX32, NX10 e NX15 si possono selezionare come ingressi veloci solo DI/DO 8, 9, 10, 11 (vedere il manuale del prodotto).

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.

p0491 Encoder motore, reazione anomalia ENCODER / Reaz.anom. ENCODER

VECTOR_G130/G150	**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: Err. encoder provoca cortocir. int.indotto/frenatura corr. cont.
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 vale:
- Il funzionamento senza encoder deve essere attivato.
Con valore = 1 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:
- Vedere il segnale di stato "Funzionamento senza encoder a causa di anomalia" (BO: r1407.13).
- Non possibile per i motori sincroni ad eccitazione esterna (p0300 = 5).

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p0492 Differenza n. giri max per ciclo campionamento encoder rett. / n_diff max/ciclo

ENCODER

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.

Dipendenza: Vedi anche: F31118, A31418

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.

p0492 Differenza velocità max per ciclo campionamento encoder rett. / v_diff max/ciclo

ENCODER (Encoder lineare)

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 [m/min]	1000.00 [m/min]	0.00 [m/min]

Descrizione: Impostazione della differenza massima consentita di velocità entro il tempo di campionamento del regolatore di corrente negli encoder rettangolari.

Dipendenza: Vedi anche: F31118, A31418

Nota: Con un valore di 0.0 la sorveglianza della variazione della velocità viene disattivata.

Se la differenza di velocità 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.

p0492 Differenza numero di giri max. per ciclo campionamento / n_diff max/ciclo

VECTOR_G130/G150

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 corrente.

Dipendenza: Vedi anche: r1408

Vedi anche: F07902, F31118, A31418, F32118, A32418, F33118, A33418

Nota: Con un valore di 0.0 la sorveglianza della variazione del numero di giri viene disattivata.

Per l'encoder rettangolare vale:

Se la differenza del numero di giri supera il valore di soglia p0492, a seconda dell'impostazione in p0491 si passa alla regolazione di giri/di coppia senza encoder o l'azionamento viene disinserito con l'anomalia F3x118.

Per altri encoder di velocità vale:

Se la differenza del numero di giri supera il valore di soglia p0492, viene mantenuto il vecchio valore attuale del numero di giri per evitare anomalie e dopo il periodo di tempo impostato p2178 viene effettuata la disinserzione con l'anomalia F07902 (motore in stallo).

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p0493 Selezione della tacca di zero, morsetto d'ingresso / Sel_TZ mors_ingr

ENCODER

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	8	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 (X122.10)
2: DI/DO 10 (X122.12)
3: DI/DO 11 (X122.13)
4: DI/DO 13 (X132.10)
5: DI/DO 14 (X132.12)
6: DI/DO 15 (X132.13)
7: DI/DO 8 (X122.9)
8: DI/DO 12 (X132.9)

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.

p0493[0...n] Selezione della tacca di zero, morsetto d'ingresso / Sel_TZ mors_ingr

VECTOR_G130/G150

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	8	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 (X122.10)
2: DI/DO 10 (X122.12)
3: DI/DO 11 (X122.13)
4: DI/DO 13 (X132.10)
5: DI/DO 14 (X132.12)
6: DI/DO 15 (X132.13)
7: DI/DO 8 (X122.9)
8: DI/DO 12 (X132.9)

Attenzione: con CU310, CX32, NX10 e NX15 si possono selezionare come ingressi veloci solo DI/DO 9, 10, 11 (vedere il manuale del prodotto).

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

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.

p0494[0...n] Tacca di zero ausiliaria, morsetto d'ingresso / t0 aux mors ing

VECTOR_G130/G150

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	8	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 (X122.10)
2: DI/DO 10 (X122.12)
3: DI/DO 11 (X122.13)
4: DI/DO 13 (X132.10)
5: DI/DO 14 (X132.12)
6: DI/DO 15 (X132.13)
7: DI/DO 8 (X122.9)
8: DI/DO 12 (X132.9)

Attenzione: con CU310, CX32, NX10 e NX15 si possono selezionare come ingressi veloci solo DI/DO 9, 10, 11 (vedere il manuale del prodotto).
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 Tacca di zero ausiliaria, morsetto d'ingresso / t0 aux mors ing

ENCODER

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	8	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 (X122.10)
2: DI/DO 10 (X122.12)
3: DI/DO 11 (X122.13)
4: DI/DO 13 (X132.10)
5: DI/DO 14 (X132.12)
6: DI/DO 15 (X132.13)
7: DI/DO 8 (X122.9)
8: DI/DO 12 (X132.9)

Attenzione: con CU310, CX32, NX10 e NX15 si possono selezionare come ingressi veloci solo DI/DO 9, 10, 11 (vedere il manuale del prodotto).
Con p0494 > 0 è attiva l'impostazione di p0494 e p0495 diventa non valido.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

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.

p0495[0...2] Tacca di zero ausiliaria, morsetto d'ingresso / t0 aux mors ing

VECTOR_G130/G150	**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	8	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 (X122.10)
2: DI/DO 10 (X122.12)
3: DI/DO 11 (X122.13)
4: DI/DO 13 (X132.10)
5: DI/DO 14 (X132.12)
6: DI/DO 15 (X132.13)
7: DI/DO 8 (X122.9)
8: DI/DO 12 (X132.9)

Indice:
[0] = Encoder 1
[1] = Encoder 2
[2] = Encoder 3

Dipendenza: Vedi anche: p0494

Attenzione: con CU310, CX32, NX10 e NX15 si possono selezionare come ingressi veloci solo DI/DO 9, 10, 11 (vedere il manuale del prodotto).

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 2011 All Rights Reserved

p0496 Encoder, selezione segnale di diagnostica / Sel.segn.diagn enc

ENCODER	**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: -

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.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

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
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

p0496[0...2] Encoder, selezione segnale di diagnostica / Sel.segn.diagn enc

VECTOR_G130/G150	**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

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

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] = Encoder 3

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

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

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

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 Encoder, segnale di diagnostica a parola doppia / DW dial. enc.

ENCODER	**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.

Dipendenza: Vedi anche: p0496, r0498, r0499

r0497[0...2] CO: Encoder, segnale di diagnostica a parola doppia / DW dial. enc.

VECTOR_G130/G150	**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] = Encoder 3

Dipendenza: Vedi anche: p0496, r0498, r0499

r0498 Encoder, segnale di diagnostica parola Low / Diagn.enc.par.Low

ENCODER	**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.

Dipendenza: Vedi anche: p0496, r0497, r0499

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

r0498[0...2] CO: Encoder, segnale di diagnostica parola Low / Diagn.enc.par.Low

VECTOR_G130/G150	**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] = Encoder 3

Dipendenza: Vedi anche: p0496, r0497, r0499

r0499 Encoder, segnale di diagnostica parola High / Diagn.enc.par.High

ENCODER	**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.

Dipendenza: Vedi anche: p0496, r0497, r0498

r0499[0...2] CO: Encoder, segnale di diagnostica parola High / Diagn.enc.par.High

VECTOR_G130/G150	**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] = Encoder 3

Dipendenza: Vedi anche: p0496, r0497, r0498

p0500 Impiego tecnologico (applicazione) / Imp-tecnol

VECTOR_G130/G150	**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**
	0	2	1

Descrizione: Impostazione dell'applicazione tecnologica.
Il parametro influisce sul calcolo dei parametri di controllo e regolazione che viene avviato, ad es., mediante p0578.

Valore:
0: Azionamento standard (VECTOR)
1: Pompe e ventilatori
2: Regolazione senza encoder fino a f = 0 (carichi passivi)

Dipendenza: Vedi anche: p2175, p2177

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

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 = 0 e l'avvio del calcolo vengono impostati i seguenti valori:
p1574 = 10 V (per i motori sincroni ad eccitazione permanente: 20 V)
p1750 Bit 2 = 0
p1802 = 4 (RZM/FLB senza sovracomando)
p1803 = 106 %

Per p0500 = 1 e l'avvio del calcolo vengono impostati i seguenti valori:
p1574 = 2 V (per i motori sincroni ad eccitazione permanente: 4 V)
p1750 Bit 2 = 0
p1802 = 9 (modulazione del fronte), se r0192 Bit 0 = 1
p1802 = 4, se r0192 Bit 0 = 0 o collegamento in parallelo con sistema di avvolgimento (p7003)
p1803 = 106 %

Per p0500 = 2 e l'avvio del calcolo vengono impostati i seguenti valori:
p1574 = 2 V (per i motori sincroni ad eccitazione permanente: 4 V)
p1750 Bit 2 = 1: regolazione senza encoder della macchina asincrona fino alla frequenza zero attiva.
Questo modo operativo è possibile per i carichi passivi. Vi rientrano applicazioni in cui il carico non genera una coppia generatoria in partenza e il motore stesso si arresta in caso di blocco impulsi.
p1802 = 4 (RZM/FLB senza sovracomando)
p1803 = 106 %
L'impostazione di p1750 è rilevante solo per i motori asincroni.
p1802 e p1803 vengono in ogni caso modificati solo se non è selezionato il filtro di uscita sinusoidale (p0230 = 3, 4).

p0505 Selezione sistema di unità / Selez. sist. unità

B_INF, ENCODER, VECTOR_G130/G150

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

ENCODER

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.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

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.

p0528 Sistema di unità per il guadagno del regolatore / Sist_un guad_reg

VECTOR_G130/G150	**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	1

Descrizione: Impostazione del sistema di unità per i guadagni del regolatore.

Valore: 0: Rappresentazione fisica/% (p0505)
1: Rappresentazione adimensionale (riferita)

Nota: Per VECTOR (r0107) vale quanto segue:
Il parametro viene preimpostato con il valore 1 e non è modificabile.

p0530[0...n] Selezione esecuzione dei cuscinetti / Sel. esec_cusc

VECTOR_G130/G150	**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.

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).

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p0531[0...n] Selezione numero di codice dei cuscinetti / Sel.n.codice cusc.

VECTOR_G130/G150

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.

VECTOR_G130/G150

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.: 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.

p0570 Lista di disabilitazione: numero valori attivi / N.valori lista dis

VECTOR_G130/G150

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.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p0571[0...49] Lista di disabilitazione calcolo parametri motore/regolazione / Lista disab. calc.

VECTOR_G130/G150

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
600: Sensore temperatura motore
640: Limite di corrente
1082: Num. giri max.
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
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.

VECTOR_G130/G150

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

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

B_INF, VECTOR_G130/G150

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

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

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

VECTOR_G130/G150

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.

p0595 Selezione unità tecnologica / Sel. unità tecnol.

VECTOR_G130/G150 (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

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

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.

VECTOR_G130/G150 (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. 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

VECTOR_G130/G150

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	21	0

Descrizione: Impostazione del sensore per la sorveglianza della temperatura del motore.

Valore:
0: Nessun sensore
1: Sensore di temperatura tramite encoder 1
2: Sensore di temperatura tramite encoder 2
3: Sensore di temperatura tramite encoder 3
10: Sensore di temperatura tramite interconnessione BICO
11: Sensore di temperatura tramite Motor Module/morsetti CU
20: Sensore di temperatura tramite interconnessione BICO p608
21: Sensore di temperatura tramite interconnessione BICO p609

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.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Nota: Per p0600 = 0:

Nei motori asincroni la temperatura del motore viene calcolata tramite il modello termico del motore (vedere anche p0612.1).

Per p0600 = 1, 2, 3:

l'interruttore bimetallico (p0601 = 4) e il sensore di temperatura PT100 (p0601 = 5) non sono supportati.

Per p0600 = 10:

l'interconnessione BICO deve essere effettuata tramite l'ingresso connettore 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).

Per p0600 = 20, 21:

l'interconnessione BICO deve essere effettuata tramite l'ingresso connettore p0608 o p0609.

Parametri corrispondenti: p0601, p4600 ... 4603, p4610 ... p4613

p0601 Tipo di sensore del sensore di temperatura / Sens_temp tipo

B_INF

Modificabile: C2(3), U, T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 2
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**
0	4	0

Descrizione: Impostazione del tipo di sensore per la misura della temperatura all'ingresso X21 (booksize) o X41 (chassis).

Il valore misurato viene visualizzato in r0035.

Valore:
0: Nessun sensore
1: Avviso e temporizzatore PTC
2: KTY84
4: Avviso e temporizzatore contatto normalmente chiuso bimetallico

Dipendenza: Vedi anche: r0035

Nota: La visualizzazione del valore di misura dipende dal tipo di sensore selezionato.

Per p0601 = 0 (nessun sensore):

--> r0035 = -200 °C

Per p0601 = 1 (avviso e temporizzatore PTC):

Resistenza di attivazione = 1650 ohm (resistenza inferiore --> r0035 = -50 °C, resistenza maggiore --> r0035 = 250 °C).

Per p0601 = 2 (KTY84):

Visualizzazione della temperatura in °C.

Per p0601 = 4 (avviso e temporizzatore contatto normalmente chiuso bimetallico):

r0035 = -50 °C

--> La resistenza di apertura è inferiore a 100 Ohm (il contatto normalmente chiuso bimetallico è chiuso o si è verificato un cortocircuito).

r0035 = 250 °C

--> La resistenza di apertura è superiore a 100 Ohm (il contatto normalmente chiuso bimetallico è aperto, non collegato o si è verificata una rottura conduttore).

In caso di impiego dei seguenti componenti, come impostazione di fabbrica viene inserito il valore 4 e non può essere modificato:

- Basic Line Module (BLM) con Braking Module interno.
- Active Line Module (ALM) con filtro di rete Active Interface Module (AIM, p0220[0] = 41 ... 45).

In questi casi viene eseguita una sorveglianza della temperatura in aggiunta alla visualizzazione della temperatura.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p0601[0...n] Sensore della temperatura motore, tipo di sensore / Sens_temp_mot tipo

VECTOR_G130/G150	**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	11	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)
4: Avviso e temp. cont. norm. chiuso bim. (solo an_temp tram. MM)
5: PT100
10: Valutazione tramite più canali di temperatura SME12x
11: Valutazione tramite più canali di temperatura BICO

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.

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.

Per p0601 = 4 (avviso e temporizzatore contatto normalmente chiuso bimetallico (solo per analisi della temperatura mediante Motor Module)):

Resistenza di apertura = 100 Ohm.

Dopo l'apertura viene emesso un avviso corrispondente e dopo che è trascorso il tempo di ritardo impostato in p0606 viene emessa un'anomalia corrispondente.

Per p0601 = 5 (PT100):

l'analisi di un PT100 può avvenire solo con p0600 = 11 e r0192 Bit 15 = 1.

Per p0601 = 10 (analisi tramite più canali di temperatura SME12x):

non ammesso per p0600 = 0, 10, 11.

Parametri corrispondenti: p4600 ... p4603 (commutabile tramite EDS)

Per r0458.8 = 1 viene supportata un'analisi della temperatura tramite più canali di temperatura.

Esempi:

Se la valutazione avviene tramite SME120 o SME125, i canali di temperatura disponibili sono 4 (parametrizzazione tramite p4600, p4601, p4602 e p4603).

Se la valutazione avviene tramite CU310 e CUA32, i canali di temperatura disponibili sono 2 (interfaccia encoder, parametrizzazione tramite p4600 / morsettiera, parametrizzazione tramite p4601).

Per p0601 = 11 (analisi tramite più canali di temperatura BICO):

non ammesso per p0600 = 0, 10, 11.

Parametri corrispondenti: p4610 ... p4613 (commutabile tramite MDS)

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p0602 Circuito parallelo, n. parte di potenza, sensore temperatura / N. pp temp_sensor

VECTOR_G130/G150 (Parallelo)

Modificabile: C2(3), U, T	**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	10	0

Descrizione: Impostazione del numero della parte di potenza alla quale è collegato il sensore di temperatura. Il valore corrisponde al numero del set di dati della parte di potenza (Power unit Data Set, PDS). Il numero di set di dati della parte di potenza è definito nel parametro p0120.

p0603 CI: Sorgente del segnale temperatura motore / S_s temp. mot.

VECTOR_G130/G150

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

VECTOR_G130/G150

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]	130.0 [°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).

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p0605[0...n] Temperatura motore, soglia di anomalia / Soglia anom.t_mot

VECTOR_G130/G150

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).

p0606[0...n] Temperatura motore, temporizzatore / Tempor. t_mot

VECTOR_G130/G150

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]	0.000 [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

VECTOR_G130/G150

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.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p0608[0...3] CI: Temperatura motore, sorgente del segnale 2 / S_s 2 T. mot.

VECTOR_G130/G150	**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 2 per l'analisi della temperatura del motore mediante interconnessione BICO.

Indice:
[0] = Canale temperatura motore 1
[1] = Canale temperatura motore 2
[2] = Canale temperatura motore 3
[3] = Canale temperatura motore 4

Dipendenza: Vedi anche: p0600

Nota: Sensore temperatura KTY:

Intervallo di temperatura valido -48 °C ... 248 °C.

Sensore temperatura PTC/bimetallo:

Con il valore -50 °C vale quanto segue: temperatura motore < temperatura di intervento nominale del PTC (contatto bimetallico chiuso).

Con il valore 250 °C vale quanto segue: temperatura motore >= temperatura di intervento nominale del PTC (contatto bimetallico aperto).

Nota:

In caso di utilizzo del Terminal Module 120 (TM120) vale quanto segue:

- Il tipo di sensore utilizzato viene impostato tramite p4100.
- Il segnale di temperatura viene interconnesso tramite uscita connettore: r4105.

p0609[0...3] CI: Temperatura motore, sorgente del segnale 3 / S_s 3 T. mot.

VECTOR_G130/G150	**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 3 per l'analisi della temperatura del motore mediante interconnessione BICO.

Indice:
[0] = Canale temperatura motore 1
[1] = Canale temperatura motore 2
[2] = Canale temperatura motore 3
[3] = Canale temperatura motore 4

Dipendenza: Vedi anche: p0600

Nota: Sensore temperatura KTY:

Intervallo di temperatura valido -48 °C ... 248 °C.

Sensore temperatura PTC/bimetallo:

Con il valore -50 °C vale quanto segue: temperatura motore < temperatura di intervento nominale del PTC (contatto bimetallico chiuso).

Con il valore 250 °C vale quanto segue: temperatura motore >= temperatura di intervento nominale del PTC (contatto bimetallico aperto).

Nota:

In caso di utilizzo del Terminal Module 120 (TM120) vale quanto segue:

- Il tipo di sensore utilizzato viene impostato tramite p4100.
- Il segnale di temperatura viene interconnesso tramite uscita connettore: r4105.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p0610[0...n] Reazione sovratemperatura motore / Reaz. temp.mot

VECTOR_G130/G150

Modificabile: C2(3), 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	2	1

Descrizione: Impostazione della reazione al raggiungimento della soglia di avviso della temperatura del motore.

Valore:
0: Nessuna reazione, solo avviso, nessuna riduzione di I_max
1: Avviso con riduzione di I_max e anomalia
2: Avviso e anomalia, nessuna riduzione di I_max

Dipendenza: Vedi anche: p0601, p0604, p0605
Vedi anche: F07011, A07910

Nota: La riduzione di I_max non viene eseguita per PTC (p0601 = 1) o contatto normalmente chiuso bimetallico (p0601 = 4).
La regolazione di I_max provoca una diminuzione della frequenza di uscita.

p0611[0...n] Modello motore I2t, costante di tempo termica / Mot I2t T_term

VECTOR_G130/G150

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

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

VECTOR_G130/G150

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

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

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

VECTOR_G130/G150

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

VECTOR_G130/G150

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]	130.0 [°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.

p0620[0...n] Adattamento termico, resistenza statore e rotore / Adat.term.R mot

VECTOR_G130/G150

Modificabile: C2(3), U, T	**Calcolato:** CALC_MOD_ALL	**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	1

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

Per i motori sincroni ad eccitazione esterna e p0620 = 1 il calcolo avviene internamente in modo automatico con p0620 = 2. Non esiste alcun modello termico per l'adattamento delle resistenze dello smorzatore.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p0621[0...n] Identificazione resistenza dello statore dopo reinserzione / Ident_res riavvio

VECTOR_G130/G150 (n/M)

Modificabile: C2(3), 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.: PEM, REL, FEM	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
0	2	0

Descrizione: Selezione dell'identificazione della resistenza dello statore dopo l'avvio della Control Unit (solo nella regolazione vettoriale).

Con l'identificazione viene misurata la resistenza attuale dello statore e dal rapporto con il risultato dell'identificazione dei dati del motore (p0350) e della temperatura ambiente adatta (p0625) viene ricavata la temperatura media attuale dell'avvolgimento dello statore. Il risultato serve all'inizializzazione del modello termico del motore.

p0621 = 1:

Identificazione della resistenza dello statore solo alla prima inserzione dell'azionamento (abilitazione impulsi) dopo l'avvio della Control Unit.

p0621 = 2:

Identificazione della resistenza dello statore ad ogni inserzione dell'azionamento (abilitazione impulsi).

Valore:
0: Nessuna identificazione Rs
1: Identificazione Rs dopo la reinserzione
2: Identificazione Rs dopo ogni reinserzione

Dipendenza:
- Identificazione dei dati motore (vedere p1910) eseguita con motore a freddo.
- Temperatura ambiente immessa in p0625 al momento dell'identificazione dei dati del motore.

Vedi anche: p0622, r0623

Attenzione: La temperatura dello statore così calcolata può essere confrontata solo approssimativamente con il valore misurato da un sensore di temperatura (KTY), poiché il sensore indica il punto più caldo dell'avvolgimento dello statore, mentre il valore di misura dell'identificazione indica il valore medio dell'avvolgimento dello statore.

Inoltre si tratta qui di una misura temporanea e con precisione limitata, che viene eseguita durante la fase di magnetizzazione della macchina asincrona.

Nota: La misura viene eseguita:
- per i motori asincroni
- se è attiva la regolazione vettoriale (vedere p1300)
- se non è collegato un sensore di temperatura (KTY)
- se il motore resta fermo all'inserzione.

Al riavviamento al volo di un motore in rotazione, le temperature del modello termico del motore vengono preimpostate a un terzo del valore di sovratemperatura. Questo avviene tuttavia solo una volta dopo l'avviamento della CU (ad es. dopo un'interruzione di rete).

Con l'identificazione attiva, il tempo di magnetizzazione viene definito tramite p0622 e non tramite p0346. La magnetizzazione rapida (p1401.6) viene disattivata internamente e viene visualizzato l'avviso A07416. L'abilitazione del numero di giri avviene dopo il completamento della misura.

p0622[0...n] Tempo eccit. motore per ident. resist. statorica dopo reinserz. / t_eccit it_Rs

VECTOR_G130/G150 (n/M)

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.: PEM, REL, FEM	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
0.000 [s]	20.000 [s]	0.000 [s]

Descrizione: Impostazione del tempo di eccitazione del motore per l'identificazione della resistenza dello statore dopo la reinserzione.

Dipendenza: Vedi anche: p0621, r0623

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Nota: Per p0622 < p0346 vale:

Con l'identificazione attivata il tempo di magnetizzazione è influenzato da p0622. La velocità impostata viene abilitata al termine della misura ma non prima che sia trascorso il tempo impostato in p0346 (vedere r0056 bit 4). La durata della misurazione dipende anche dal tempo di assestamento della corrente di misura.

Per p0622 >= p0346 vale:

Il parametro p0622 è limitato internamente al tempo di magnetizzazione p0346, per cui p0346 rappresenta in fase di identificazione il tempo di magnetizzazione massimo possibile. L'intera durata della misura (magnetizzazione, tempo di assestamento e tempo di misura) risulta quindi sempre superiore a p0346.

r0623 Resistenza statore dopo identificazione Rs dopo reinserzione / R_statore Reset_Id

VECTOR_G130/G150 (n/M)

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.: PEM, REL, FEM	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min - [Ohm]	**Max** - [Ohm]	**Impostazione di fabbrica** - [Ohm]

Descrizione: Visualizzazione della resistenza dello statore rilevata dopo l'identificazione Rs dopo la reinserzione.

Dipendenza: Vedi anche: p0621, p0622

p0624[0...n] Offset temperatura del motore PT100 / Offs T_mot PT100

VECTOR_G130/G150

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 -100.0 [K]	**Max** 100.0 [K]	**Impostazione di fabbrica** 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, p0602

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

VECTOR_G130/G150

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 -40 [°C]	**Max** 80 [°C]	**Impostazione di fabbrica** 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 2011 All Rights Reserved

p0626[0...n] Sovratemperatura motore, ferro dello statore / T mot con ferro

VECTOR_G130/G150	**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 20 [K]	**Max** 200 [K]	**Impostazione di fabbrica** 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

VECTOR_G130/G150	**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 20 [K]	**Max** 200 [K]	**Impostazione di fabbrica** 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

VECTOR_G130/G150	**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 20 [K]	**Max** 200 [K]	**Impostazione di fabbrica** 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

VECTOR_G130/G150	**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 - [°C]	**Max** - [°C]	**Impostazione di fabbrica** - [°C]

Descrizione: Visualizzazione della temperatura ambiente del modello termico del motore.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

r0631[0...n] Modello termico del motore, temperatura ferro statore / MotTMod T_ferro

VECTOR_G130/G150

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 - [°C]	**Max** - [°C]	**Impostazione di fabbrica** - [°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

VECTOR_G130/G150

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 - [°C]	**Max** - [°C]	**Impostazione di fabbrica** - [°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

VECTOR_G130/G150

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 - [°C]	**Max** - [°C]	**Impostazione di fabbrica** - [°C]

Descrizione: Visualizzazione della temperatura rotore del modello termico del motore.

p0634[0...n] Flusso trasversale, costante di flusso non saturata / PSIQ KPSI UNSAT

VECTOR_G130/G150

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, FEM	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min 0.000 [Vseff]	**Max** 100.000 [Vseff]	**Impostazione di fabbrica** 0.000 [Vseff]

Descrizione: La funzione di flusso trasversale non lineare e ad accoppiamento incrociato è descritta da 4 coefficienti.
Questo parametro pondera la componente non saturata della funzione di flusso trasversale.

p0635[0...n] Flusso trasversale, costante di corrente trasvers. non saturata / PSIQ KIQ UNSAT

VECTOR_G130/G150

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, FEM	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min 0.00 [Aeff]	**Max** 10000.00 [Aeff]	**Impostazione di fabbrica** 0.00 [Aeff]

Descrizione: La funzione di flusso trasversale non lineare e ad accoppiamento incrociato è descritta da 4 coefficienti.
Questo parametro descrive la dipendenza della componente non saturata dalla corrente trasversale.

Dipendenza: Vedi anche: p0634

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p0636[0...n] Flusso trasversale, costante di corrente assiale non saturata / PSIQ KID UNSAT

VECTOR_G130/G150

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, FEM	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
0.00 [Aeff]	10000.00 [Aeff]	0.00 [Aeff]

Descrizione: La funzione di flusso trasversale non lineare e ad accoppiamento incrociato è descritta da 4 coefficienti.

Questo parametro descrive la dipendenza della componente non saturata dalla corrente assiale.

Dipendenza: Vedi anche: p0634

p0637[0...n] Flusso trasversale, gradiente di flusso saturato / PSIQ Grad SAT

VECTOR_G130/G150

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, FEM	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
0.00 [mH]	10000.00 [mH]	0.00 [mH]

Descrizione: La funzione di flusso trasversale non lineare e ad accoppiamento incrociato è descritta da 4 coefficienti.

Questo parametro descrive il gradiente della componente non saturata nella corrente trasversale.

Dipendenza: Vedi anche: p0634, p0635, p0636

p0640[0...n] Limite di corrente / Limite di corrente

VECTOR_G130/G150

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).

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

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p0641[0...n] CI: Limite di corrente variabile / Lim. corr. variab.

VECTOR_G130/G150

Modificabile: T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: Unsigned32 / FloatingPoint32	**Indice dinamico:** CDS, p0170	**Schema logico:** 6640
Gruppo Par.: Regolazione	**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 limite di corrente variabile.
Il valore è riferito a p0640.

p0643[0...n] Protezione contro le sovratensioni nei motori sincroni / Prot_sovratens.

VECTOR_G130/G150 (n/M)

Modificabile: C2(3)	**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: 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:
Motori rotanti: p1082 [1/min] <= 11.695 * r0297/p0316 [Nm/A]
Motori lineari: p1082 [m/min] <= 73.484 *r0297/0316 [N/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.

VECTOR_G130/G150

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.
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: Per la memorizzazione nella memoria non volatile del contatore delle ore d'esercizio, devono essere soddisfatti i seguenti requisiti:
- Firmware con V2.2 o successiva.
- Control Unit 320 (CU320) con versione hardware C o superiore (unità con NVRAM).
Vedi anche: p0651
Vedi anche: A01590

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

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

VECTOR_G130/G150	**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).

p0652[0...n] Resistenza statore motore, scalatura / R_stat mot. scal.

VECTOR_G130/G150	**Modificabile:** C2(3), U, T	**Calcolato:** CALC_MOD_EQU	**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.: ASM, PEM, REL	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
	Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
	10.0 [%]	300.0 [%]	100.0 [%]

Descrizione: Impostazione del fattore per la valutazione della resistenza statorica.

Dipendenza: Vedi anche: p0350, r0370

p0653[0...n] Induttanza di dispersione statore del motore, scalatura / Ind.disp.stat.scal

VECTOR_G130/G150	**Modificabile:** C2(3), U, T	**Calcolato:** CALC_MOD_EQU	**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.: ASM, PEM, REL	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
	Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
	10.0 [%]	300.0 [%]	100.0 [%]

Descrizione: Impostazione del fattore per la valutazione dell'induttanza di dispersione dello statore.

Dipendenza: Vedi anche: p0356, r0377

p0655[0...n] Induttanza principale motore asse q saturata, scalatura / Ind.pr.mot.d sa.sc

VECTOR_G130/G150	**Modificabile:** C2(3), U, T	**Calcolato:** CALC_MOD_EQU	**Livello di accesso:** 4
	Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** MDS, p0130	**Schema logico:** 6727
	Gruppo Par.: Motore	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
	Non con tipo mot.: ASM, PEM, REL	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
	Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
	10.0 [%]	300.0 [%]	100.0 [%]

Descrizione: Fattore per valutare l'induttanza principale in direzione dell'asse del rotore (asse d).

Dipendenza: Vedi anche: p0360, r0382

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p0656[0...n] Induttanza principale motore asse q saturata, scalatura / Ind.pr.mot.q sa.sc

VECTOR_G130/G150

Modificabile: C2(3), U, T	**Calcolato:** CALC_MOD_EQU	**Livello di accesso:** 4
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** MDS, p0130	**Schema logico:** 6727
Gruppo Par.: Motore	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: ASM, PEM, REL	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
10.0 [%]	300.0 [%]	100.0 [%]

Descrizione: Fattore per valutare l'induttanza principale trasversalmente rispetto all'asse del rotore (asse q).

Dipendenza: Vedi anche: p0361, r0383

p0657[0...n] Induttanza smorzatore motore asse d, scalatura / L_smorz_d mot scal

VECTOR_G130/G150

Modificabile: C2(3), U, T	**Calcolato:** CALC_MOD_EQU	**Livello di accesso:** 4
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** MDS, p0130	**Schema logico:** 6727
Gruppo Par.: Motore	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: ASM, PEM, REL	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
10.0 [%]	300.0 [%]	100.0 [%]

Descrizione: Fattore per valutare l'induttanza dello smorzatore in direzione dell'asse del rotore (asse d).

Dipendenza: Vedi anche: p0358, r0380

p0658[0...n] Induttanza smorzatore motore asse q, scalatura / L_smorz_q mot scal

VECTOR_G130/G150

Modificabile: C2(3), U, T	**Calcolato:** CALC_MOD_EQU	**Livello di accesso:** 4
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** MDS, p0130	**Schema logico:** 6727
Gruppo Par.: Motore	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: ASM, PEM, REL	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
10.0 [%]	300.0 [%]	100.0 [%]

Descrizione: Fattore per valutare l'induttanza dello smorzatore trasversalmente rispetto all'asse del rotore (asse q).

Dipendenza: Vedi anche: p0359, r0381

p0659[0...n] Resistenza smorzatore motore asse d, scalatura / R_smorz_d mot scal

VECTOR_G130/G150

Modificabile: C2(3), U, T	**Calcolato:** CALC_MOD_EQU	**Livello di accesso:** 4
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** MDS, p0130	**Schema logico:** 6727
Gruppo Par.: Motore	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: ASM, PEM, REL	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
10.0 [%]	300.0 [%]	100.0 [%]

Descrizione: Fattore per valutare la resistenza dello smorzatore in direzione dell'asse del rotore (asse d).

Dipendenza: Vedi anche: p0354, r0374

p0660[0...n] Resistenza smorzatore motore asse q, scalatura / R_smorz_q mot scal

VECTOR_G130/G150

Modificabile: C2(3), U, T	**Calcolato:** CALC_MOD_EQU	**Livello di accesso:** 4
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** MDS, p0130	**Schema logico:** 6727
Gruppo Par.: Motore	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: ASM, PEM, REL	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
10.0 [%]	300.0 [%]	100.0 [%]

Descrizione: Fattore per valutare la resistenza dello smorzatore trasversalmente rispetto all'asse del rotore (asse q).

Dipendenza: Vedi anche: p0355, r0375

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p0680[0...7] Morsetto d'ingresso tastatore di misura centrale / Mors.ingr.tast.cen

CU_G_G130DP, CU_G_G130PN, CU_G_G150DP, CU_G_G150PN

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	8	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 (X122.10/X121.8)
2: DI/DO 10 (X122.12/X121.10)
3: DI/DO 11 (X122.13/X121.11)
4: DI/DO 13 (X132.10)
5: DI/DO 14 (X132.12)
6: DI/DO 15 (X132.13)
7: DI/DO 8 (X122.9/X121.7)
8: DI/DO 12 (X132.9)

Dipendenza: Vedi anche: p0728

Attenzione: Definizione dei morsetti:
La prima definizione di riferisce alla CU320, la seconda alla CU310.
Per selezionare i valori:
con CU310, CX32, NX10 e NX15 si possono selezionare come ingressi veloci solo DI/DO 8, 9, 10, 11 (vedere il manuale del prodotto).

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.

p0681 BI: Sorgente del segnale di sincronizzazione tastatore centrale / Seg.sincr.tast.cen

CU_G_G130DP, CU_G_G130PN, CU_G_G150DP, CU_G_G150PN

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_G_G130DP, CU_G_G130PN, CU_G_G150DP, CU_G_G150PN

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".

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p0684 Metodo di analisi del tastatore di misura centrale / Tast.cen. met.anal

CU_G_G130DP, CU_G_G130PN, CU_G_G150DP, CU_G_G150PN

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_G_G130DP, CU_G_G130PN, CU_G_G150DP, CU_G_G150PN

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	-
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	-

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

r0686[0...7] CO: Fronte di salita tempo di misura tastatore centrale / t_mis 0/1 tast.cen

CU_G_G130DP, CU_G_G130PN, CU_G_G150DP, CU_G_G150PN

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_G_G130DP, CU_G_G130PN, CU_G_G150DP, CU_G_G150PN

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

r0688 CO: Visualizzazione parola di stato tastatore centrale / Tast.cen. vis. ZSW

CU_G_G130DP, CU_G_G130PN, CU_G_G150DP, CU_G_G150PN

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	-

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

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	-

p0700[0...n] Macro ingr_bin(BI) / Macro BI

B_INF, VECTOR_G130/G150

Modificabile: C2(1), T | **Calcolato:** - | **Livello di accesso:** 1
Tipo di dati: Unsigned32 | **Indice dinamico:** CDS, p0170 | **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.
Gli ingressi binettore del relativo set di dati di comando vengono adeguatamente interconnessi.
Il file macro selezionato deve essere presente sulla scheda di memoria/memoria dell'apparecchio.
Esempio:
p0700 = 6 --> Il file macro PM000006.ACX viene eseguito.

Dipendenza: Vedi anche: p0015, p1000, p1500, r8571

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

Attenzione: 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 r8571. Nella lista esperti del software di messa in servizio, il parametro r8571 non è presente.
Le macro presenti come standard sono descritte nella documentazione tecnica del relativo prodotto.
BI: Binector Input (ingresso binettore)
CDS: Command Data Set (Set di dati di comando)

p0700 Macro ingressi binettore (BI) per TM / Macro BI TM

TB30, TM31

Modificabile: C2(1), 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
0	999999	0

Descrizione: Esecuzione del file macro corrispondente.
Il file macro selezionato deve essere presente sulla scheda di memoria/memoria dell'apparecchio.
Esempio:
p0700 = 6 --> Il file macro PM000006.ACX viene eseguito.

Dipendenza: Vedi anche: r8571

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

Attenzione: 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 r8571. Nella lista esperti del software di messa in servizio, il parametro r8571 non è presente.
Le macro presenti come standard sono descritte nella documentazione tecnica del relativo prodotto.
BI: Binector Input (ingresso binettore)
CDS: Command Data Set (Set di dati di comando)

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

r0721 CU Ingressi digitali, valore attuale morsetti / Val.att. CU DI

CU_G_G130DP, CU_G_G130PN, CU_G_G150DP, CU_G_G150PN

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 (X122.1/X121.1)	High	Low	-
01	DI 1 (X122.2/X121.2)	High	Low	-
02	DI 2 (X122.3/X121.3)	High	Low	-
03	DI 3 (X122.4/X121.4)	High	Low	-
04	DI 4 (X132.1)	High	Low	-
05	DI 5 (X132.2)	High	Low	-
06	DI 6 (X132.3)	High	Low	-
07	DI 7 (X132.4)	High	Low	-
08	DI/DO 8 (X122.9/X121.7)	High	Low	-
09	DI/DO 9 (X122.10/X121.8)	High	Low	-
10	DI/DO 10 (X122.12/X121.10)	High	Low	-
11	DI/DO 11 (X122.13/X121.11)	High	Low	-
12	DI/DO 12 (X132.9/X131.1)	High	Low	-
13	DI/DO 13 (X132.10/X131.2)	High	Low	-
14	DI/DO 14 (X132.12/X131.4)	High	Low	-
15	DI/DO 15 (X132.13/X131.5)	High	Low	-
16	DI 16 (X122.5/X120.3)	High	Low	-
17	DI 17 (X122.6/X120.4)	High	Low	-
20	DI 20 (X132.5/X120.9)	High	Low	-
21	DI 21 (X132.6/X120.10)	High	Low	-

Attenzione: Definizione dei morsetti:

La prima definizione di riferisce alla CU320, la seconda alla CU310.

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)

r0722.0...21 CO/BO: CU Ingressi digitali, stato / CU Stato DI

CU_G_G130DP, CU_G_G130PN, CU_G_G150DP, CU_G_G150PN

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 (X122.1/X121.1)	High	Low	-
01	DI 1 (X122.2/X121.2)	High	Low	-
02	DI 2 (X122.3/X121.3)	High	Low	-
03	DI 3 (X122.4/X121.4)	High	Low	-
04	DI 4 (X132.1)	High	Low	-
05	DI 5 (X132.2)	High	Low	-
06	DI 6 (X132.3)	High	Low	-

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

07	DI 7 (X132.4)	High	Low	-
08	DI/DO 8 (X122.9/X121.7)	High	Low	-
09	DI/DO 9 (X122.10/X121.8)	High	Low	-
10	DI/DO 10 (X122.12/X121.10)	High	Low	-
11	DI/DO 11 (X122.13/X121.11)	High	Low	-
12	DI/DO 12 (X132.9/X131.1)	High	Low	-
13	DI/DO 13 (X132.10/X131.2)	High	Low	-
14	DI/DO 14 (X132.12/X131.4)	High	Low	-
15	DI/DO 15 (X132.13/X131.5)	High	Low	-
16	DI 16 (X122.5/X120.3)	High	Low	-
17	DI 17 (X122.6/X120.4)	High	Low	-
20	DI 20 (X132.5/X120.9)	High	Low	-
21	DI 21 (X132.6/X120.10)	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...21 CO/BO: CU Ingressi digitali, stato invertito / CU DI Stato inv

CU_G_G130DP, CU_G_G130PN, CU_G_G150DP, CU_G_G150PN

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 (X122.1/X121.1)	High	Low	-
01	DI 1 (X122.2/X121.2)	High	Low	-
02	DI 2 (X122.3/X121.3)	High	Low	-
03	DI 3 (X122.4/X121.4)	High	Low	-
04	DI 4 (X132.1)	High	Low	-
05	DI 5 (X132.2)	High	Low	-
06	DI 6 (X132.3)	High	Low	-
07	DI 7 (X132.4)	High	Low	-
08	DI/DO 8 (X122.9/X121.7)	High	Low	-
09	DI/DO 9 (X122.10/X121.8)	High	Low	-
10	DI/DO 10 (X122.12/X121.10)	High	Low	-
11	DI/DO 11 (X122.13/X121.11)	High	Low	-
12	DI/DO 12 (X132.9/X131.1)	High	Low	-
13	DI/DO 13 (X132.10/X131.2)	High	Low	-
14	DI/DO 14 (X132.12/X131.4)	High	Low	-
15	DI/DO 15 (X132.13/X131.5)	High	Low	-
16	DI 16 (X122.5/X120.3)	High	Low	-
17	DI 17 (X122.6/X120.4)	High	Low	-
20	DI 20 (X132.5/X120.9)	High	Low	-
21	DI 21 (X132.6/X120.10)	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)

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p0728 CU Impostare ingresso o uscita / CU DI o DO

CU_G_G130DP, CU_G_G130PN, CU_G_G150DP, CU_G_G150PN

Modificabile: T | **Calcolato:** - | **Livello di accesso:** 1

Tipo di dati: Unsigned32 | **Indice dinamico:** - | **Schema logico:** 1510, 2030, 2031, 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 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 (X122.9/X121.7)	Uscita	Ingresso	-
09	DI/DO 9 (X122.10/X121.8)	Uscita	Ingresso	-
10	DI/DO 10 (X122.12/X121.10)	Uscita	Ingresso	-
11	DI/DO 11 (X122.13/X121.11)	Uscita	Ingresso	-
12	DI/DO 12 (X132.9/X131.1)	Uscita	Ingresso	-
13	DI/DO 13 (X132.10/X131.2)	Uscita	Ingresso	-
14	DI/DO 14 (X132.12/X131.4)	Uscita	Ingresso	-
15	DI/DO 15 (X132.13/X131.5)	Uscita	Ingresso	-

Attenzione: Definizione dei morsetti:

La prima definizione di riferisce alla CU320, la seconda alla CU310.

Nota: DI/DO: Bidirectional Digital Input/Output (ingresso/uscita digitale bidirezionale)

r0729 CU, priorità di accesso uscite digitali / CU DO prio_accesso

CU_G_G130DP, CU_G_G130PN, CU_G_G150DP, CU_G_G150PN

Modificabile: - | **Calcolato:** - | **Livello di accesso:** 1

Tipo di dati: Unsigned32 | **Indice dinamico:** - | **Schema logico:** 2030, 2031, 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 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 (X122.9/X121.7)	High	Low	-
09	DI/DO 9 (X122.10/X121.8)	High	Low	-
10	DI/DO 10 (X122.12/X121.10)	High	Low	-
11	DI/DO 11 (X122.13/X121.11)	High	Low	-
12	DI/DO 12 (X132.9/X131.1)	High	Low	-
13	DI/DO 13 (X132.10/X131.2)	High	Low	-
14	DI/DO 14 (X132.12/X131.4)	High	Low	-
15	DI/DO 15 (X132.13/X131.5)	High	Low	-

Dipendenza: Vedi anche: p0728, p0738, p0739, p0740, p0741, p0742, p0743, p0744, p0745, r0747, p0748

Attenzione: Definizione dei morsetti:

La prima definizione di riferisce alla CU320, la seconda alla CU310.

Nota: DI/DO devono essere impostati come uscita (p0728).

DI/DO: Bidirectional Digital Input/Output (ingresso/uscita digitale bidirezionale)

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p0738 BI: CU Sorgente del segnale per il morsetto DI/DO 8 / CU S_s DI/DO 8

CU_G_G130DP, CU_G_G130PN, CU_G_G150DP, CU_G_G150PN

Modificabile: U, T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 1
Tipo di dati: Unsigned32 / Binary	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 1510, 2030, 2130
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 (X122.7).

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_G_G130DP, CU_G_G130PN, CU_G_G150DP, CU_G_G150PN

Modificabile: U, T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 1
Tipo di dati: Unsigned32 / Binary	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 2030, 2130
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 (X122.8).

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_G_G130DP, CU_G_G130PN, CU_G_G150DP, CU_G_G150PN

Modificabile: U, T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 1
Tipo di dati: Unsigned32 / Binary	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 2031, 2131
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 (X122.10).

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_G_G130DP, CU_G_G130PN, CU_G_G150DP, CU_G_G150PN

Modificabile: U, T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 1
Tipo di dati: Unsigned32 / Binary	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 1510, 2031, 2131
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 (X122.11).

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 2011 All Rights Reserved

p0742 BI: CU Sorgente del segnale per il morsetto DI/DO 12 / CU S_s DI/DO 12

CU_G_G130DP, CU_G_G130PN, CU_G_G150DP, CU_G_G150PN

Modificabile: U, T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 1
Tipo di dati: Unsigned32 / Binary	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 1510, 2132
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 12 (X132.7).

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 (p0728.12 = 1).
DI/DO: Bidirectional Digital Input/Output (ingresso/uscita digitale bidirezionale)

p0743 BI: CU Sorgente del segnale per il morsetto DI/DO 13 / CU S_s DI/DO 13

CU_G_G130DP, CU_G_G130PN, CU_G_G150DP, CU_G_G150PN

Modificabile: U, T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 1
Tipo di dati: Unsigned32 / Binary	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 2132
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 13 (X132.8).

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 (p0728.13 = 1).
DI/DO: Bidirectional Digital Input/Output (ingresso/uscita digitale bidirezionale)

p0744 BI: CU Sorgente del segnale per il morsetto DI/DO 14 / CU S_s DI/DO 14

CU_G_G130DP, CU_G_G130PN, CU_G_G150DP, CU_G_G150PN

Modificabile: U, T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 1
Tipo di dati: Unsigned32 / Binary	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 2133
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 14 (X132.10).

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 (p0728.14 = 1).
DI/DO: Bidirectional Digital Input/Output (ingresso/uscita digitale bidirezionale)

p0745 BI: CU Sorgente del segnale per il morsetto DI/DO 15 / CU S_s DI/DO 15

CU_G_G130DP, CU_G_G130PN, CU_G_G150DP, CU_G_G150PN

Modificabile: U, T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 1
Tipo di dati: Unsigned32 / Binary	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 1510, 2133
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 15 (X132.11).

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 (p0728.15 = 1).
DI/DO: Bidirectional Digital Input/Output (ingresso/uscita digitale bidirezionale)

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

r0747 CU Uscite digitali, stato / CU Stato DO

CU_G_G130DP, CU_G_G130PN, CU_G_G150DP, CU_G_G150PN

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 (X122.9/X121.7)	High	Low	-
09	DI/DO 9 (X122.10/X121.8)	High	Low	-
10	DI/DO 10 (X122.12/X121.10)	High	Low	-
11	DI/DO 11 (X122.13/X121.11)	High	Low	-
12	DI/DO 12 (X132.9/X131.1)	High	Low	-
13	DI/DO 13 (X132.10/X131.2)	High	Low	-
14	DI/DO 14 (X132.12/X131.4)	High	Low	-
15	DI/DO 15 (X132.13/X131.5)	High	Low	-

Attenzione: Definizione dei morsetti:
La prima definizione di riferisce alla CU320, la seconda alla CU310.

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_G_G130DP, CU_G_G130PN, CU_G_G150DP, CU_G_G150PN

Modificabile: U, T **Calcolato:** - **Livello di accesso:** 1
Tipo di dati: Unsigned32 **Indice dinamico:** - **Schema logico:** 2030, 2031, 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 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 (X122.9/X121.7)	Invertito	Non invertito	-
09	DI/DO 9 (X122.10/X121.8)	Invertito	Non invertito	-
10	DI/DO 10 (X122.12/X121.10)	Invertito	Non invertito	-
11	DI/DO 11 (X122.13/X121.11)	Invertito	Non invertito	-
12	DI/DO 12 (X132.9/X131.1)	Invertito	Non invertito	-
13	DI/DO 13 (X132.10/X131.2)	Invertito	Non invertito	-
14	DI/DO 14 (X132.12/X131.4)	Invertito	Non invertito	-
15	DI/DO 15 (X132.13/X131.5)	Invertito	Non invertito	-

Attenzione: Se con SINAMICS Integrated il telegramma 39x è impostato tramite p0922, l'inversione dell'uscita non ha effetto!
Definizione dei morsetti:
La prima definizione di riferisce alla CU320, la seconda alla CU310.

Nota: DI/DO: Bidirectional Digital Input/Output (ingresso/uscita digitale bidirezionale)

p0771[0...2] CI: Prese di misura, sorgente del segnale / So_se prese mis.

CU_G_G130DP, CU_G_G130PN, CU_G_G150DP, CU_G_G150PN

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.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Indice: [0] = T0
[1] = T1
[2] = T2

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_G_G130DP, CU_G_G130PN, CU_G_G150DP, CU_G_G150PN

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] = T2

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_G_G130DP, CU_G_G130PN, CU_G_G150DP, CU_G_G150PN

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] = T2

Dipendenza: Vedi anche: p0771, r0772, p0776, p0777, p0778, p0779, p0780, p0783, p0784, r0786

p0776[0...2] Prese di misura, modalità / Modo pr.mis.

CU_G_G130DP, CU_G_G130PN, CU_G_G150DP, CU_G_G150PN

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] = T2

Dipendenza: Vedi anche: p0771, r0772, r0774, p0777, p0778, p0779, p0780, p0783, p0784, r0786, p0788, p0789, r0790

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p0777[0...2] Prese di misura, curva caratteristica valore x1 / Carat pr. mis x1

CU_G_G130DP, CU_G_G130PN, CU_G_G150DP, CU_G_G150PN

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. Questo parametro imposta la coordinata x (valore percentuale) del primo punto della curva caratteristica.

Indice:
[0] = T0
[1] = T1
[2] = T2

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_G_G130DP, CU_G_G130PN, CU_G_G150DP, CU_G_G150PN

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] = T2

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_G_G130DP, CU_G_G130PN, CU_G_G150DP, CU_G_G150PN

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] = T2

Dipendenza: Impostazione possibile solo con p0776 = 99.
Vedi anche: p0777, p0778, p0780, r0786

Nota: Il valore 100.00 % corrisponde a 4.98 V.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p0780[0...2] Prese di misura, curva caratteristica valore x2 / Carat pr. mis y2

CU_G_G130DP, CU_G_G130PN, CU_G_G150DP, CU_G_G150PN

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] = T2

Dipendenza: Impostazione possibile solo con p0776 = 99.

Vedi anche: p0777, p0778, p0779, r0786

p0783[0...2] Prese di misura, offset / Offset pr.mis.

CU_G_G130DP, CU_G_G130PN, CU_G_G150DP, CU_G_G150PN

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**
-4.98 [V]	4.98 [V]	0.00 [V]

Descrizione: Impostazione di un offset supplementare per le prese di misura.

Indice:
[0] = T0
[1] = T1
[2] = T2

p0784[0...2] Prese di misura, limite on/off / Lim.pr.mis.on/off

CU_G_G130DP, CU_G_G130PN, CU_G_G150DP, CU_G_G150PN

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] = T2

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.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

r0786[0...2] Prese di misura, normazione per volt / Pr.mis. norm/volt

CU_G_G130DP, CU_G_G130PN, CU_G_G150DP, CU_G_G150PN

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] = T2

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].

p0788[0...2] Prese di misura, indirizzo fisico / Indir.fis.p.misur

CU_G_G130DP, CU_G_G130PN, CU_G_G150DP, CU_G_G150PN

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] = T2

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_G_G130DP, CU_G_G130PN, CU_G_G150DP, CU_G_G150PN

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] = T2

Dipendenza: Le modifiche hanno effetto solo se p0776 è diverso da 99.
Vedi anche: p0788

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

r0790[0...2] Prese di misura, indirizzo fisico, valore del segnale / Val.ind.fis.p.mis

CU_G_G130DP, CU_G_G130PN, CU_G_G150DP, CU_G_G150PN

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] = T2

Dipendenza: Ha effetto solo se p0776 = 97 o p0776 = 96.
Vedi anche: p0788

p0795 CU Ingressi digitali, modalità di simulazione / CU DI Simulaz

CU_G_G130DP, CU_G_G130PN, CU_G_G150DP, CU_G_G150PN

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 (X122.1/X121.1)	Simulazione	Valutaz. morsetti	-
01	DI 1 (X122.2/X121.2)	Simulazione	Valutaz. morsetti	-
02	DI 2 (X122.3/X121.3)	Simulazione	Valutaz. morsetti	-
03	DI 3 (X122.4/X121.4)	Simulazione	Valutaz. morsetti	-
04	DI 4 (X132.1)	Simulazione	Valutaz. morsetti	-
05	DI 5 (X132.2)	Simulazione	Valutaz. morsetti	-
06	DI 6 (X132.3)	Simulazione	Valutaz. morsetti	-
07	DI 7 (X132.4)	Simulazione	Valutaz. morsetti	-
08	DI/DO 8 (X122.9/X121.7)	Simulazione	Valutaz. morsetti	-
09	DI/DO 9 (X122.10/X121.8)	Simulazione	Valutaz. morsetti	-
10	DI/DO 10 (X122.12/X121.10)	Simulazione	Valutaz. morsetti	-
11	DI/DO 11 (X122.13/X121.11)	Simulazione	Valutaz. morsetti	-
12	DI/DO 12 (X132.9/X131.1)	Simulazione	Valutaz. morsetti	-
13	DI/DO 13 (X132.10/X131.2)	Simulazione	Valutaz. morsetti	-
14	DI/DO 14 (X132.12/X131.4)	Simulazione	Valutaz. morsetti	-
15	DI/DO 15 (X132.13/X131.5)	Simulazione	Valutaz. morsetti	-
16	DI 16 (X122.5/X120.3)	Simulazione	Valutaz. morsetti	-
17	DI 17 (X122.6/X120.4)	Simulazione	Valutaz. morsetti	-
20	DI 20 (X132.5/X120.9)	Simulazione	Valutaz. morsetti	-
21	DI 21 (X132.6/X120.10)	Simulazione	Valutaz. morsetti	-

Dipendenza: Il valore di riferimento dei segnali di ingresso viene impostato tramite p0796.
Vedi anche: p0796, p9620

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.
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)

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p0796 CU Ingressi digitali, modalità di simulazione, val. riferimento / Val.rif. sim CU DI

CU_G_G130DP, CU_G_G130PN, CU_G_G150DP, CU_G_G150PN

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 (X122.1/X121.1)	High	Low	-
01	DI 1 (X122.2/X121.2)	High	Low	-
02	DI 2 (X122.3/X121.3)	High	Low	-
03	DI 3 (X122.4/X121.4)	High	Low	-
04	DI 4 (X132.1)	High	Low	-
05	DI 5 (X132.2)	High	Low	-
06	DI 6 (X132.3)	High	Low	-
07	DI 7 (X132.4)	High	Low	-
08	DI/DO 8 (X122.9/X121.7)	High	Low	-
09	DI/DO 9 (X122.10/X121.8)	High	Low	-
10	DI/DO 10 (X122.12/X121.10)	High	Low	-
11	DI/DO 11 (X122.13/X121.11)	High	Low	-
12	DI/DO 12 (X132.9/X131.1)	High	Low	-
13	DI/DO 13 (X132.10/X131.2)	High	Low	-
14	DI/DO 14 (X132.12/X131.4)	High	Low	-
15	DI/DO 15 (X132.13/X131.5)	High	Low	-
16	DI 16 (X122.5/X120.3)	High	Low	-
17	DI 17 (X122.6/X120.4)	High	Low	-
20	DI 20 (X132.5/X120.9)	High	Low	-
21	DI 21 (X132.6/X120.10)	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)

p0799[0...2] CU Tempo di campionamento ingressi/uscite / CU I/O t_analisi

CU_G_G130DP, CU_G_G130PN, CU_G_G150DP, CU_G_G150PN

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 0.00 [µs]	**Max** 5000.00 [µs]	**Impostazione di fabbrica** 4000.00 [µs]

Descrizione: Impostazione del tempo di campionamento per ingressi e uscite della Control Unit.

Indice:
[0] = Ingressi/uscite digitali (DI/DO)
[1] = Non presente - 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).

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p0806 BI: Blocco priorità di comando / Blocco PcCtrl

B_INF, VECTOR_G130/G150

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

B_INF, VECTOR_G130/G150

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

VECTOR_G130/G150

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	15	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

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.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p0810 BI: Selezione set di dati di comando CDS bit 0 / Selez.CDS bit 0

VECTOR_G130/G150	**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, p0811, 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.

p0811 BI: Selezione set di dati di comando CDS bit 1 / Selez.CDS bit 1

VECTOR_G130/G150	**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 1 (Command Data Set, CDS bit 1).

Dipendenza: Vedi anche: r0050, p0810, r0836

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

VECTOR_G130/G150	**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.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p0820[0...n] BI: Selezione set di dati dell'azionamento DDS bit 0 / Selez. DDS bit 0

VECTOR_G130/G150	**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.

p0821[0...n] BI: Selezione set di dati dell'azionamento DDS bit 1 / Selez. DDS bit 1

VECTOR_G130/G150	**Modificabile:** C2(15), T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
	Tipo di dati: Unsigned32 / Binary	**Indice dinamico:** CDS, p0170	**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

Descrizione: Impostazione della sorgente del segnale per la selezione del set di dati dell'azionamento bit 1 (Drive Data Set, DDS bit 1).

Dipendenza: Vedi anche: r0051, r0837

Attenzione: Il parametro potrebbe essere protetto per via di p0922 o p2079 e non può essere modificato.

p0822[0...n] BI: Selezione set di dati dell'azionamento DDS bit 2 / Selez. DDS bit 2

VECTOR_G130/G150	**Modificabile:** C2(15), T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
	Tipo di dati: Unsigned32 / Binary	**Indice dinamico:** CDS, p0170	**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

Descrizione: Impostazione della sorgente del segnale per la selezione del set di dati dell'azionamento bit 2 (Drive Data Set, DDS bit 2).

Dipendenza: Vedi anche: r0051, r0837

Attenzione: Il parametro potrebbe essere protetto per via di p0922 o p2079 e non può essere modificato.

p0823[0...n] BI: Selezione set di dati dell'azionamento DDS bit 3 / Selez. DDS bit 3

VECTOR_G130/G150	**Modificabile:** C2(15), T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
	Tipo di dati: Unsigned32 / Binary	**Indice dinamico:** CDS, p0170	**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

Descrizione: Impostazione della sorgente del segnale per la selezione del set di dati dell'azionamento bit 3 (Drive Data Set, DDS bit 3).

Dipendenza: Vedi anche: r0051, r0837

Attenzione: Il parametro potrebbe essere protetto per via di p0922 o p2079 e non può essere modificato.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p0824[0...n] BI: Selezione set di dati dell'azionamento DDS bit 4 / Selez. DDS bit 4

VECTOR_G130/G150	**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 4 (Drive Data Set, DDS bit 4).

Dipendenza: Vedi anche: r0051, r0837

Attenzione: Il parametro potrebbe essere protetto per via di p0922 o p2079 e non può essere modificato.

p0826[0...n] Commutazione motore, numero motore / N.mot commutaz.mot

VECTOR_G130/G150	**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.

Nella commutazione del set di dati, se il numero di motore è lo stesso vengono considerati i valori di correzione dell'adattamento Rs, Lh o kT (vedere r1782, r1787, r1797).

p0827[0...n] Commutazione motore, parola di stato, numero di bit / Com mot ZSW n. bit

VECTOR_G130/G150	**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.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p0828[0...n] BI: Commutazione motore, risposta di conferma / Conferma comm.mot

VECTOR_G130/G150

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

VECTOR_G130/G150

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.

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

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p0831[0...15] BI: Commutazione motore, conferma contattore / Conf.cont.comm.mot

VECTOR_G130/G150

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
[14] = Conferma contattore 14
[15] = Conferma contattore 15

r0832.0...15 CO/BO: Commutazione motore, conferma contattore, parola di stato / Com mot conf ZSW

VECTOR_G130/G150

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	-

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

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

VECTOR_G130/G150

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
-	-	0010 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.

Per la commutazione motore con un motore in rotazione:

Per una commutazione motore di un motore in rotazione occorre inoltre attivare la funzione "Riavviamento al volo" (p1200).

r0835.2 CO/BO: Commutazione del set di dati, parola di stato / DDS_ZSW

ENCODER

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
02	Calcolo parametri interno attivo	Sì	No	-

Nota: Per bit 02:

Una commutazione del set di dati viene ritardata del tempo per il calcolo parametri interno.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

r0835.0...11 CO/BO: Commutazione del set di dati, parola di stato / DDS_ZSW

VECTOR_G130/G150

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 2011 All Rights Reserved

r0836.0...3 CO/BO: Set di dati di comando CDS selezionato / CDS selez.

B_INF, VECTOR_G130/G150

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	-
02	Selez. CDS bit 2	On	Off	-
03	Selez. CDS bit 3	On	Off	-

Dipendenza: Vedi anche: r0050, p0810, p0811

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...4 CO/BO: Set di dati dell'azionamento DDS selezionato / DDS selez.

ENCODER, VECTOR_G130/G150

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	-
02	Selez. DDS bit 2	On	Off	-
03	Selez. DDS bit 3	On	Off	-
04	Selez. DDS bit 4	On	Off	-

Dipendenza: Vedi anche: r0051, p0820, p0821, p0822, p0823, p0824

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.

VECTOR_G130/G150

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] = Set dati encoder EDS encoder 3 selezionato

Dipendenza: Vedi anche: r0049, p0186, p0187, p0188, p0189

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

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p0839 Ritardo comando contattori commutazione motore / Rit.com.con.comm.m

VECTOR_G130/G150	**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)

B_INF, VECTOR_G130/G150	**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 2011 All Rights Reserved

p0844[0...n] BI: Nessun arr. per inerzia / arr. per inerzia (OFF2) sorg. segn. 1 / OFF2 s_s 1

B_INF, VECTOR_G130/G150	**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

B_INF, VECTOR_G130/G150	**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 2011 All Rights Reserved

p0848[0...n] BI: Nessun arresto rapido/arresto rapido (OFF3) sorgente segnale 1 / OFF3 s_s 1

VECTOR_G130/G150	**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

VECTOR_G130/G150	**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".

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p0852[0...n] BI: Abilitazione funzionamento / blocco funzionamento / Abilit. funzionam.

VECTOR_G130/G150	**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".
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

B_INF, VECTOR_G130/G150	**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).

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p0854 BI: Controllo da parte del PLC / nessun controllo da parte del PLC / Contr. da PLC

ENCODER	**Modificabile:** T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
	Tipo di dati: Unsigned32 / Binary	**Indice dinamico:** -	**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

VECTOR_G130/G150	**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).

p0856[0...n] BI: Abilitazione regolatore di numero di giri / Abilit. n_reg

VECTOR_G130/G150	**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.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p0857 Parte di potenza, tempo di sorveglianza / Contr.PP t

B_INF, VECTOR_G130/G150

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 100.0 [ms]	**Max** 60000.0 [ms]	**Impostazione di fabbrica** 6000.0 [ms]

Descrizione: Impostazione del tempo di sorveglianza per la parte di potenza.

Per gli alimentatori e gli azionamenti vale quanto segue:

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).

Per gli azionamenti vale inoltre quanto segue:

dopo l'abilitazione impulsi (abilitazione azionamento, p0852) il tempo di sorveglianza viene riavviato. Se l'alimentatore non invia una segnalazione di pronto entro il tempo di sorveglianza all'azionamento (tramite BI: p0864 dell'azionamento), viene emessa l'anomalia F07840.

Dipendenza: Vedi anche: F06000, F07802, F07840, 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

VECTOR_G130/G150

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** 0

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.

p0860 BI: Risposta contattore rete / Risp.contatt. rete

B_INF, VECTOR_G130/G150

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.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

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

B_INF, VECTOR_G130/G150

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 0 [ms]	**Max** 5000 [ms]	**Impostazione di fabbrica** 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.

B_INF, VECTOR_G130/G150

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 0 [ms]	**Max** 65000 [ms]	**Impostazione di fabbrica** 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).

r0863.0...2 CO/BO: Accoppiamento di azionamenti, parola di stato/comando / Accop. ZSW/STW

B_INF, VECTOR_G130/G150

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.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

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	-

Dipendenza: Vedi anche: p0864

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).

p0864 BI: Funzionamento alimentatore / INF funz.

VECTOR_G130/G150			
	Modificabile: T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 2
	Tipo di dati: Unsigned32 / Binary	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 1773, 1774, 2610
	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 segnalazione di servizio dell'alimentatore (ad es. BO: r0863.0).

Dipendenza: Vedi anche: r0863

Nota: Il controllo sequenziale di un azionamento servo/vettoriale necessita di questo segnale.

Per un'alimentazione senza DRIVE-CLiQ vale:

per questi alimentatori è disponibile il messaggio "Ready" su un morsetto di uscita. Questo segnale deve essere cablato su un ingresso digitale. Gli azionamenti alimentati da questo alimentatore devono utilizzare questo segnale come segnalazione di pronto (BI: p0864 = ingresso digitale).

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p0868 Parte di potenza, interruttore DC, tempo di antirimbalzo / P.pot int.DC t_rim

VECTOR_G130/G150

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.

r0873 CO/BO: Alimentatore con funzionamento / INF con funzionam

B_INF

Modificabile: -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 2
Tipo di dati: Unsigned16	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 8732, 8832
Gruppo Par.: Comandi	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
-	-	-

Descrizione: Visualizzazione della disponibilità degli alimentatori in caso di funzionamento misto di Smart Line Module (SLM) e Basic Line Module (BLM).

Affinché il segnale BO: r0873 sia disponibile su un alimentatore, BI: p0874 di un alimentatore deve essere interconnesso con BO: r0863.0 dell'altro alimentatore.

Dipendenza: Vedi anche: r0863, p0874

Nota: Funzionamento misto non ammesso con Active Line Module (ALM)!

p0874 BI: Funzionamento Smart/ Basic Line Module / Funz. SML/ BLM

B_INF

Modificabile: T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 2
Tipo di dati: Unsigned32 / Binary	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 8732, 8832
Gruppo Par.: Comandi	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
-	-	0

Descrizione: Impostazione per interconnettere il segnale di pronto in caso di funzionamento misto di Smart Line Module (SLM) e Basic Line Module (BLM).

Affinché il segnale BO: r0873 sia disponibile su un alimentatore, BI: p0874 di un alimentatore deve essere interconnesso con BO: r0863.0 dell'altro alimentatore.

Dipendenza: Vedi anche: r0863, r0873

Nota: Funzionamento misto non ammesso con Active Line Module (ALM)!

p0894 Preimpostazione sosta / Preimpostaz. sosta

ENCODER, VECTOR_G130/G150

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

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

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.

p0895[0...n] BI: Attivare/disattivare componente parte di potenza / Att/dis.comp.PP

B_INF, VECTOR_G130/G150

Modificabile: T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 1
Tipo di dati: Unsigned32 / Binary	**Indice dinamico:** PDS, p0120	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: Indicazioni, segnali	**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'attivazione/disattivazione di componenti della parte di potenza.

Dipendenza: BI: p0895 = segnale 0
Disattivare componente parte di potenza
BI: p0895 = segnale 1
Attivare componente parte di potenza
Vedi anche: p0125, r0126
Vedi anche: A05054

Cautela: La disattivazione degli oggetti di azionamento con funzioni Safety abilitate non è ammessa.

Nota: La parte di potenza viene disattivata solo alla cancellazione impulsi.
In caso di apparecchi di manovra paralleli, la disattivazione di un componente della parte di potenza provoca anche il ritiro dell'abilitazione in p7001.

r0896.0 BO: Parola di stato asse in sosta / ZSW asse in sosta

VECTOR_G130/G150

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

VECTOR_G130/G150

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.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

r0898.0...10 CO/BO: Parola di comando, controllo sequenziale, alimentatore / INFcont.sv.par.com

B_INF

Modificabile: - **Calcolato:** - **Livello di accesso:** 2
Tipo di dati: Unsigned16 **Indice dinamico:** - **Schema logico:** 8720
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 1 dell'alimentatore.

Campo di bit:

Bit	Nome del segnale	Segnale 1	Segnale 0	FP
00	ON/OFF1	Sì	No	-
01	COp / OFF2	Sì	No	-
10	Contr. da PLC	Sì	No	-

Nota: COp: Condizione operativa

r0898.0...15 CO/BO: Parola di comando oggetto di azionamento 1 / STW ogg. azion. 1

CU_G_G130DP, CU_G_G130PN, CU_G_G150DP, CU_G_G150PN

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).

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	-

r0898.10 CO/BO: Parola di comando controllo sequenziale DO encoder / STW Ctrl_seq DOenc

ENCODER

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 del controllo sequenziale nell'oggetto di azionamento encoder.

Campo di bit:

Bit	Nome del segnale	Segnale 1	Segnale 0	FP
10	Contr. da PLC	Sì	No	-

r0898.0...14 CO/BO: Parola di comando, controllo sequenziale / STW contr sequen

VECTOR_G130/G150

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.

© Siemens AG 2011 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	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...12 CO/BO: Parola di stato, controllo sequenziale, alimentatore / ZSW contr_seq INF

B_INF

Modificabile: -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 2
Tipo di dati: Unsigned16	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 8726
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 dell'alimentatore.

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	-
04	Nessun OFF2 attivo	OFF2 inattivo	OFF2 attivo	-
06	Blocco inserzione	Sì	No	-
09	Comando richiesto	Sì	No	-
11	Fine precarica	Sì	No	-
12	Contattore di rete chiuso	Sì	No	-

Nota: Per i bit 00, 01, 02, 04, 06, 09:
Questi segnali vengono usati per la parola di stato 1 con PROFIdrive.

r0899.0...15 CO/BO: Parola di stato oggetto di azionamento 1 / ZSW ogg. azion. 1

CU_G_G130DP, CU_G_G130PN, CU_G_G150DP, CU_G_G150PN

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 2011 All Rights Reserved

r0899.9 CO/BO: Parola di stato controllo sequenziale DO encoder / ZSW Ctrl_seq DOenc

ENCODER

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 del controllo sequenziale nell'oggetto di azionamento encoder.

Campo di bit:

Bit	Nome del segnale	Segnale 1	Segnale 0	FP
09	Comando richiesto	Sì	No	-

Nota: Questo segnale viene usato per la parola di stato ZSW2_ENC con PROFIdrive.

r0899.0...15 CO/BO: Parola di stato, controllo sequenziale / ZSW contr sequen

VECTOR_G130/G150

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).

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p0918 Indirizzo PROFIBUS / Indirizzo PB

CU_G_G130DP, CU_G_G150DP

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 switch indirizzi 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 tramite lo switch indirizzi è impostato l'indirizzo 00 hex, 7F hex, 80 hex o FF hex.
--> 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 ammessi: 1 ... 126 (01 hex ... 7E hex)
L'indirizzo 126 è previsto per la messa in servizio.
Ogni modifica dell'indirizzo PROFIBUS diventa attiva solo dopo un POWER ON.
Il parametro non viene influenzato dall'impostazione di fabbrica.

p0922 IF1 PROFIdrive Selezione telegramma / IF1 PD sel_telegr

B_INF

Modificabile: C2(1), T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 1
Tipo di dati: Unsigned16	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 1520, 2420, 2423, 2447, 2457, 2481, 2483
Gruppo Par.: Comunicazione	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
370	999	999

Descrizione:
Impostazione dei telegrammi di invio e ricezione.

Valore:
370: Telegramma SIEMENS 370, PZD 1/1
371: Telegramma SIEMENS 371, PZD 5/8
999: Progettazione libera dei telegrammi con BICO

Dipendenza:
Vedi anche: F01505, F01506

Nota:
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

CU_G_G130DP, CU_G_G130PN, CU_G_G150DP, CU_G_G150PN

Modificabile: C2(1), T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 1
Tipo di dati: Unsigned16	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 1520, 2420, 2423, 2481, 2483
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.

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 2011 All Rights Reserved

p0922 IF1 PROFIdrive Selezione telegramma / IF1 PD sel_telegr

ENCODER

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 81	**Max** 999	**Impostazione di fabbrica** 999

Descrizione: Impostazione dei telegrammi di invio e ricezione.

Valore:
81: Telegramma SIEMENS 81, PZD 6/2
82: Telegramma SIEMENS 82, PZD 7/2
83: Telegramma SIEMENS 83, PZD 8/2
999: Progettazione libera dei telegrammi con BICO

Dipendenza: Vedi anche: p2038

Vedi anche: F01505, F01506

Nota: 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

VECTOR_G130/G150

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
20: Telegramma standard 20, PZD 2/6
220: Telegramma SIEMENS 220, PZD 10/10
352: Telegramma SIEMENS 352, PZD 6/6
999: Progettazione libera dei telegrammi con BICO

Dipendenza: Vedi anche: F01505, F01506

Cautela: I telegrammi 2, 3 e 4 non sono adatti per la regolazione vettoriale senza encoder (p1300 = 20). Per la regolazione vettoriale senza encoder è necessario che venga attivato il numero di giri di riferimento all'ingresso del generatore di rampa (ad es. p1070) e non dopo il generatore di rampa (p1155).

Nota: 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

VECTOR_G130/G150 (n/M)

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.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

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
20: Telegramma standard 20, PZD 2/6
220: Telegramma SIEMENS 220, PZD 10/10
352: Telegramma SIEMENS 352, PZD 6/6
999: Progettazione libera dei telegrammi con BICO

Dipendenza: Vedi anche: F01505, F01506

Cautela: I telegrammi 2, 3 e 4 non sono adatti per la regolazione vettoriale senza encoder (p1300 = 20). Per la regolazione vettoriale senza encoder è necessario che venga attivato il numero di giri di riferimento all'ingresso del generatore di rampa (ad es. p1070) e non dopo il generatore di rampa (p1155).

Nota: 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.

VECTOR_G130/G150	**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.

ENCODER, VECTOR_G130/G150 (n/M)	**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.

r0930 Modo operativo PROFIdrive / Modo operativo PD

VECTOR_G130/G150	**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

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

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

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.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

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.

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

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

r0963 Baudrate PROFIBUS / Baudrate PB

CU_G_G130DP, CU_G_G150DP

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_G_G130DP, CU_G_G130PN, CU_G_G150DP, CU_G_G150PN

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)

Tipo apparecchio:

r0964[1] = 5200 --> SINAMICS G150 CU320(-2 DP)
r0964[1] = 5201 --> SINAMICS G150 CU320-2 PN
r0964[1] = 5210 --> SINAMICS G130 CU320(-2 DP)
r0964[1] = 5211 --> SINAMICS G130 CU320-2 PN

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

r0965 Numero profilo PROFIdrive / N. profilo PD

CU_G_G130DP, CU_G_G150DP, CU_G_G150PN

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_G_G130DP, CU_G_G130PN, CU_G_G150DP, CU_G_G150PN

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 Alimentatore, ripristino parametri / INF Reset par.

B_INF

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 una singola alimentazione.
I parametri della messa in servizio di base (vedere p0009) non vengono ripristinati nella circostanza (p0107, p0108, p0121, p0170). Questi si possono reimpostare solo mediante un'impostazione di fabbrica di tutto l'apparecchio (p0976).
I tempi di campionamento (p0111, p0112, p0115) non vengono ripristinati se ciò causa un conflitto con il clock di base (p0110).

Valore:
0: Inattivo
1: Avvio ripristino parametri
100: Avvio ripristino interconnessioni BICO

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 2011 All Rights Reserved

p0970 Ripristino parametri ENCODER / ENC Par Reset

ENCODER

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: Questo parametro serve a ripristinare i parametri dell'oggetto di azionamento ENCODER.

Il parametro p0141 non viene ripristinato. Questo parametro viene ripristinato solo con un'impostazione di fabbrica di tutto l'apparecchio (p0976).

Valore:
0: Inattivo
1: Avvio ripristino parametri
100: Avvio ripristino interconnessioni BICO

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.

p0970 TB30 Ripristino parametri / TB30 Reset par

TB30

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 sul Terminal Board 30 (TB30).

Il tempo di campionamento p4099 non viene ripristinato se ciò causa un conflitto con il clock di base.

Il parametro p0161 non viene ripristinato. Questo parametro viene ripristinato solo con un'impostazione di fabbrica di tutto l'apparecchio (p0976).

Valore:
0: Inattivo
1: Avvio ripristino parametri
100: Avvio ripristino interconnessioni BICO

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.

p0970 TM31 Ripristino parametri / TM31 Reset par

TM31

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 sul Terminal Module 31 (TM31).

Il tempo di campionamento p4099 non viene ripristinato se ciò causa un conflitto con il clock di base.

Il parametro p0151 non viene ripristinato. Questo parametro viene ripristinato solo con un'impostazione di fabbrica di tutto l'apparecchio (p0976).

Valore:
0: Inattivo
1: Avvio ripristino parametri
100: Avvio ripristino interconnessioni BICO

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Dipendenza: Vedi anche: p0010

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.

p0970 TM54F Ripristino parametri / TM54F Reset par

TM54F_MA

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 sul Terminal Module 54F (TM54F).

Il parametro p0151 non viene ripristinato. Questo parametro viene ripristinato solo con 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

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.

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.

p0970 Azionamento, ripristinare parametri / Reset par.az

VECTOR_G130/G150

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.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

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.
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, p3845, r3996

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_G_G130DP, CU_G_G130PN, CU_G_G150DP, CU_G_G150PN

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.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

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).

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 2011 All Rights Reserved

p0976 Ripristinare e caricare tutti i parametri / Rip car tutti par

CU_G_G130DP, CU_G_G130PN, CU_G_G150DP, CU_G_G150PN	**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_G_G130DP, CU_G_G130PN, CU_G_G150DP, CU_G_G150PN	**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.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

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)
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, p3845, r3996

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 .

p0978[0...24] Lista oggetti di azionamento / Elenco DO

CU_G_G130DP, CU_G_G130PN, CU_G_G150DP, CU_G_G150PN

Modificabile: C1(1)	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 2
Tipo di dati: Unsigned8	**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	255	[0] 1
		[1...24] 0

Descrizione: Questo parametro è una copia conforme a PROFIdrive di p0101.

I parametri p0101 e p0978 contengono le seguenti informazioni:

1) Lo stesso numero di oggetti di azionamento

2) Gli stessi oggetti di azionamento

In questo senso sono coerenti.

Differenza tra p0101 e p0978:

Con p0978 è possibile cambiare l'ordinamento e inserire uno zero per caratterizzare quegli oggetti di azionamento che partecipano allo scambio dei dati di processo e per determinare la sequenza nello scambio stesso. Gli oggetti di azionamento elencati dopo il primo zero sono esclusi dallo scambio dati di processo.

Con p0978 è inoltre possibile inserire più volte il valore 255.

p0978[n] = 255 significa: questo oggetto di azionamento è visibile per il master PROFIBUS ed è vuoto (senza effettivo scambio di dati di processo). Ciò consente la comunicazione ciclica di un master PROFIBUS, a progettazione invariata, con apparecchi di azionamento che hanno un numero ridotto di oggetti di azionamento.

Dipendenza: Vedi anche: p0101, p0971, p0977

Nota: p0978 non può essere modificato nella prima messa in servizio perché in questo momento la topologia attuale non è ancora stata confermata (p0099 non ancora uguale a r0098 e p0009 impostato a 0).

r0979[0...10] Formato encoder PROFIdrive / Formato enc. PD

ENCODER

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.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

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

Nota: Le informazioni sui singoli indici sono riportate nella bibliografia seguente:
PROFIdrive Profile Drive Technology

r0979[0...10] Formato encoder PROFIdrive / Formato enc. PD

ENCODER (Encoder lineare)

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] = Percorsi distinguibili encoder 1
[6] = Riservato
[7] = Riservato
[8] = Riservato
[9] = Riservato
[10] = Riservato

Nota: Le informazioni sui singoli indici sono riportate nella bibliografia seguente:
PROFIdrive Profile Drive Technology

r0979[0...30] Formato encoder PROFIdrive / Formato enc. PD

VECTOR_G130/G150

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] = Risoluzione 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

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

[10] = Riservato
[11] = Tipo encoder 2
[12] = Risoluzione 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] = Tipo encoder 3
[22] = Risoluzione encoder 3
[23] = Fattore di spostamento G3_XIST1
[24] = Fattore di spostamento G3_XIST2
[25] = Giri distinguibili encoder 3
[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

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).

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

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).

r0990[0...99] Lista dei parametri modificati 1 / Lista par.modif.1

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 dei parametri modificati rispetto all'impostazione di fabbrica per questo azionamento.

Dipendenza: Vedi anche: r0991, r0999

Nota: La visualizzazione dei parametri modificati avviene negli indici da 0 a 98. Se un indice contiene il valore 0, la lista termina qui. In caso di lista più grande, nell'indice 99 si trova il numero di parametro per proseguire la lista.

Questa lista è costituita dai seguenti parametri:

r0990[0...99], r0991[0...99] ... r0999[0...99]

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).

r0991[0...99] Lista dei parametri modificati 2 / Lista par.modif.2

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 dei parametri modificati rispetto all'impostazione di fabbrica per questo azionamento.

Dipendenza: Vedi anche: r0990, r0999

Nota: La visualizzazione dei parametri modificati avviene negli indici da 0 a 98. Se un indice contiene il valore 0, la lista termina qui. In caso di lista più grande, nell'indice 99 si trova il numero di parametro per proseguire la lista.

Questa lista è costituita dai seguenti parametri:

r0990[0...99], r0991[0...99] ... r0999[0...99]

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 2011 All Rights Reserved

r0999[0...99] Lista dei parametri modificati 10 / Lista par.modif.10

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 dei parametri modificati rispetto all'impostazione di fabbrica per questo azionamento.

Dipendenza: Vedi anche: r0990, r0991

Nota: La visualizzazione dei parametri modificati avviene negli indici da 0 a 98. Se un indice contiene il valore 0, la lista termina qui.

Questa lista è costituita dai seguenti parametri:

r0990[0...99], r0991[0...99] ... r0999[0...99]

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).

p1000[0...n] Macro ingr. connettore (CI) per valori di rifer. di num. di giri / Macr CI n_rif.

VECTOR_G130/G150	**Modificabile:** C2(1), T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 1
	Tipo di dati: Unsigned32	**Indice dinamico:** CDS, p0170	**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.

Gli ingressi connettore (CI) per i valori di riferimento del numero di giri del relativo set di dati di comando (Command Data Set, CDS) vengono adeguatamente interconnessi.

Il file macro selezionato deve essere presente sulla scheda di memoria/memoria dell'apparecchio.

Esempio:

p1000 = 6 --> Il file macro PM000006.ACX viene eseguito.

Dipendenza: Vedi anche: p0015, p0700, p1500, r8572

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

Attenzione: 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 r8572. Nella lista esperti del software di messa in servizio, il parametro r8572 non è presente.

Le macro presenti come standard sono descritte nella documentazione tecnica del relativo prodotto.

CI: Ingresso connettore (Connector Input)

p1001[0...n] CO: Valore di riferimento fisso del numero di giri 1 / n_rif_fisso 1

VECTOR_G130/G150	**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.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p1002[0...n] CO: Valore di riferimento fisso del numero di giri 2 / n_rif_fisso 2

VECTOR_G130/G150	**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 -210000.000 [1/min]	**Max** 210000.000 [1/min]	**Impostazione di fabbrica** 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

VECTOR_G130/G150	**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 -210000.000 [1/min]	**Max** 210000.000 [1/min]	**Impostazione di fabbrica** 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

VECTOR_G130/G150	**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 -210000.000 [1/min]	**Max** 210000.000 [1/min]	**Impostazione di fabbrica** 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.

p1005[0...n] CO: Valore di riferimento fisso del numero di giri 5 / n_rif_fisso 5

VECTOR_G130/G150	**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 -210000.000 [1/min]	**Max** 210000.000 [1/min]	**Impostazione di fabbrica** 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.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p1006[0...n] CO: Valore di riferimento fisso del numero di giri 6 / n_rif_fisso 6

VECTOR_G130/G150	**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 -210000.000 [1/min]	**Max** 210000.000 [1/min]	**Impostazione di fabbrica** 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

VECTOR_G130/G150	**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 -210000.000 [1/min]	**Max** 210000.000 [1/min]	**Impostazione di fabbrica** 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

VECTOR_G130/G150	**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 -210000.000 [1/min]	**Max** 210000.000 [1/min]	**Impostazione di fabbrica** 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.

p1009[0...n] CO: Valore di riferimento fisso del numero di giri 9 / n_rif_fisso 9

VECTOR_G130/G150	**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 -210000.000 [1/min]	**Max** 210000.000 [1/min]	**Impostazione di fabbrica** 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.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p1010[0...n] CO: Valore di riferimento fisso del numero di giri 10 / n_rif_fisso 10

VECTOR_G130/G150	**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 -210000.000 [1/min]	**Max** 210000.000 [1/min]	**Impostazione di fabbrica** 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

VECTOR_G130/G150	**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 -210000.000 [1/min]	**Max** 210000.000 [1/min]	**Impostazione di fabbrica** 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

VECTOR_G130/G150	**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 -210000.000 [1/min]	**Max** 210000.000 [1/min]	**Impostazione di fabbrica** 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.

p1013[0...n] CO: Valore di riferimento fisso del numero di giri 13 / n_rif_fisso 13

VECTOR_G130/G150	**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 -210000.000 [1/min]	**Max** 210000.000 [1/min]	**Impostazione di fabbrica** 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.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p1014[0...n] CO: Valore di riferimento fisso del numero di giri 14 / n_rif_fisso 14

VECTOR_G130/G150	**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 -210000.000 [1/min]	**Max** 210000.000 [1/min]	**Impostazione di fabbrica** 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

VECTOR_G130/G150	**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 -210000.000 [1/min]	**Max** 210000.000 [1/min]	**Impostazione di fabbrica** 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

VECTOR_G130/G150	**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

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

VECTOR_G130/G150	**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

© Siemens AG 2011 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).

p1022[0...n] BI: Valore di riferimento fisso del numero di giri - selezione bit 2 / n_rif_fisso Bit 2

VECTOR_G130/G150	**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

VECTOR_G130/G150	**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).

r1024 CO: Valore di riferimento fisso del numero di giri attivo / n_rif_eff. fisso

VECTOR_G130/G150	**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).

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p1030[0...n] Potenziometro motore, configurazione / Configur. p_m

VECTOR_G130/G150

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	-

Attenzione: Per la memorizzazione del valore di riferimento nella memoria non volatile (bit 03 = 1), devono essere soddisfatti i seguenti requisiti:

- Firmware con V2.3 o successiva.

- Control Unit 320 (CU320) con versione hardware C o superiore (unità con NVRAM).

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]

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.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p1035[0...n] BI: Potenziometro motore, valore di riferimento più elevato / Pot mot v_rif elev

VECTOR_G130/G150	**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

VECTOR_G130/G150	**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

VECTOR_G130/G150	**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 -210000.000 [1/min]	**Max** 210000.000 [1/min]	**Impostazione di fabbrica** 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.

p1038[0...n] Potenziometro motore, numero di giri minimo / Pot_m n_min

VECTOR_G130/G150	**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 -210000.000 [1/min]	**Max** 210000.000 [1/min]	**Impostazione di fabbrica** 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.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p1039[0...n] BI: Potenziometro motore, inversione / Inv. pot_mot

VECTOR_G130/G150

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

VECTOR_G130/G150

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

VECTOR_G130/G150

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.

p1042[0...n] CI: Potenziometro motore, val. riferimento funzionamento automatico / Val.rif auto p_m

VECTOR_G130/G150

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

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p1043[0...n] BI: Potenziometro motore, applicazione valore impostato / App val.imp p.mot

VECTOR_G130/G150

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.

VECTOR_G130/G150

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

VECTOR_G130/G150

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.

p1047[0...n] Potenziometro motore, tempo di accelerazione / Acceleraz. pot_m

VECTOR_G130/G150

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.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p1048[0...n] Potenziometro motore, tempo di decelerazione / Deceleraz. pot_m

VECTOR_G130/G150

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

VECTOR_G130/G150

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).

p1051[0...n] CI: Limite di numero di giri GdR, senso di rotazione positivo / n_lim GdR pos

VECTOR_G130/G150

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

VECTOR_G130/G150

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.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p1055[0...n] BI: JOG bit 0 / JOG bit 0

VECTOR_G130/G150	**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

VECTOR_G130/G150	**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

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

VECTOR_G130/G150	**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 -210000.000 [1/min]	**Max** 210000.000 [1/min]	**Impostazione di fabbrica** 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

VECTOR_G130/G150	**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 -210000.000 [1/min]	**Max** 210000.000 [1/min]	**Impostazione di fabbrica** 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

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p1063[0...n] Limite del numero di giri del canale del valore di riferimento / n_lim val. rif.

VECTOR_G130/G150

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 0.000 [1/min]	**Max** 210000.000 [1/min]	**Impostazione di fabbrica** 40000.000 [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.

VECTOR_G130/G150

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.

p1071[0...n] CI: Valore di riferimento principale, scalatura / Sc val.rif princ

VECTOR_G130/G150

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

VECTOR_G130/G150

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 - [1/min]	**Max** - [1/min]	**Impostazione di fabbrica** - [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.

VECTOR_G130/G150

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.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Dipendenza: Vedi anche: p1076, r1077, r1078

p1076[0...n] CI: Valore di riferimento aggiuntivo, scalatura / Scala val.rif agg.

VECTOR_G130/G150

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

VECTOR_G130/G150

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 - [1/min]	**Max** - [1/min]	**Impostazione di fabbrica** - [1/min]

Descrizione: Visualizzazione del valore di riferimento aggiuntivo attivo. Il valore indica il riferimento aggiuntivo dopo la scalatura.

r1078 CO: Valore di riferimento totale attivo / Val.rif tot eff

VECTOR_G130/G150

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 - [1/min]	**Max** - [1/min]	**Impostazione di fabbrica** - [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

VECTOR_G130/G150

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 0.000 [1/min]	**Max** 19500.000 [1/min]	**Impostazione di fabbrica** 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

VECTOR_G130/G150

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 0.000 [1/min]	**Max** 210000.000 [1/min]	**Impostazione di fabbrica** 1500.000 [1/min]

Descrizione: Impostazione del numero di giri massimo possibile.

Dipendenza: Vedi anche: p0115, p0230, r0313, p0322, p0324, r0336, p0532

© Siemens AG 2011 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.

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 * minimo (15 * r0336, 650 Hz) / r0313

p1082 <= 60 * frequenza impulsi massima della parte di potenza / (k * r0313)

k = 12 in caso di regolazione vettoriale (r0108.2 = 1), k = 6.5 in caso di controllo V/f (r0108.2 = 0)

Se come filtro di uscita è parametrizzato un filtro sinusoidale (p0230 = 3), il numero di giri massimo viene limitato in funzione della frequenza di uscita del filtro consentita (vedere specifica del filtro). In caso di bobine e filtri dU/dt il valore viene limitato a 150 Hz / r0313 (per parti di potenza chassis) o 120 Hz / r0313 (per parti di potenza booksize).

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).

Per i motori sincroni vale inoltre quanto segue:

Il numero di giri massimo p1082 viene limitato ai numeri di giri (r1084) in cui la FEM non supera la tensione del circuito intermedio.

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.

Nella regolazione vettoriale (p1300 = 20 ... 23) il numero di giri massimo viene limitato a 60.0 / (8.333 * p0115[0] * r0313). Ciò è visibile da una riduzione in r1084. A causa della commutabilità del modo operativo p1300, p1082 non viene modificato.

Se si utilizzano filtri sinusoidali (p0230 = 3, 4), il numero di giri massimo r1084 viene limitato al 70% della frequenza di risonanza della capacità del filtro e dell'induttanza di dispersione del motore.

p1083[0...n] CO: Limite di numero di giri, senso di rotazione positivo / n_lim pos

VECTOR_G130/G150

Modificabile: U, T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 2
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** DDS, p0180	**Schema logico:** 3050, 6732
Gruppo Par.: Valori di riferimento	**Gruppo delle unità:** 3_1	**Selezione unità:** p0505
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** p2000	**Lista esperti:** 1
Min 0.000 [1/min]	**Max** 210000.000 [1/min]	**Impostazione di fabbrica** 40000.000 [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

VECTOR_G130/G150

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 - [1/min]	**Max** - [1/min]	**Impostazione di fabbrica** - [1/min]

Descrizione: Visualizzazione del limite positivo di numero di giri attivo.

Dipendenza: Vedi anche: p1082, p1083, p1085

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p1085[0...n] CI: Limite di numero di giri, senso di rotazione positivo / n_lim pos

VECTOR_G130/G150

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

VECTOR_G130/G150

Modificabile: U, T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 2
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 -210000.000 [1/min]	**Max** 0.000 [1/min]	**Impostazione di fabbrica** -40000.000 [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.

r1087 CO: Limite di numero di giri negativo attivo / n_lim neg eff

VECTOR_G130/G150

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 - [1/min]	**Max** - [1/min]	**Impostazione di fabbrica** - [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

VECTOR_G130/G150

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

VECTOR_G130/G150

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 0.000 [1/min]	**Max** 210000.000 [1/min]	**Impostazione di fabbrica** 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.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p1092[0...n] Numero di giri escludibile 2 / n_escludibile 2

VECTOR_G130/G150	**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 0.000 [1/min]	**Max** 210000.000 [1/min]	**Impostazione di fabbrica** 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.

p1093[0...n] Numero di giri escludibile 3 / n_escludibile 3

VECTOR_G130/G150	**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 0.000 [1/min]	**Max** 210000.000 [1/min]	**Impostazione di fabbrica** 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

VECTOR_G130/G150	**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 0.000 [1/min]	**Max** 210000.000 [1/min]	**Impostazione di fabbrica** 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.

VECTOR_G130/G150	**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 0.000 [1/min]	**Max** 210000.000 [1/min]	**Impostazione di fabbrica** 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

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

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]

p1110[0...n] BI: Interdizione direzione negativa / Interd direz negat

VECTOR_G130/G150	**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

VECTOR_G130/G150	**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

VECTOR_G130/G150	**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 - [1/min]	**Max** - [1/min]	**Impostazione di fabbrica** - [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.

VECTOR_G130/G150	**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

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Attenzione: Il parametro potrebbe essere protetto per via di p0922 o p2079 e non può essere modificato.

r1114 CO: Valore di riferimento dopo limitazione di direzione / Val.rif dopo lim.

VECTOR_G130/G150

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

VECTOR_G130/G150

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.

VECTOR_G130/G150

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

VECTOR_G130/G150

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

Nota: Durante la misura in rotazione (p1960 > 0) avviene un adattamento dei parametri. Con la misura in rotazione il motore può accelerare più velocemente rispetto all'impostazione originale.

Con controllo V/f e regolazione vettoriale senza encoder (vedere p1300), un tempo di accelerazione pari a 0 s non è adatto. L'impostazione deve essere riferita ai tempi di avviamento (r0345) del motore.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p1121[0...n] Generatore di rampa, tempo di decelerazione / Deceler. GdR

VECTOR_G130/G150

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: Con controllo V/f e regolazione vettoriale senza encoder (vedere p1300), un tempo di decelerazione pari a 0 s non è adatto. L'impostazione deve essere riferita ai tempi di avviamento (r0345) del motore.

p1122[0...n] BI: Bypassare avvio generatore di rampa / Bypassa GdR

VECTOR_G130/G150

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

VECTOR_G130/G150

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

VECTOR_G130/G150

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 2011 All Rights Reserved

p1134[0...n] Generatore di rampa, tipo di arrotondamento / Tipo arrot. GdR

VECTOR_G130/G150

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.

VECTOR_G130/G150

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]	3.000 [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.

VECTOR_G130/G150

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

VECTOR_G130/G150

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 2011 All Rights Reserved

p1140[0...n] BI: Abilitazione generatore di rampa / blocco generatore di rampa / Abilitaz. GdR

VECTOR_G130/G150	**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

VECTOR_G130/G150	**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 2011 All Rights Reserved

p1142[0...n] BI: Abilitazione valore di riferim. / blocco valore di riferim. / Abil. val. rif.

VECTOR_G130/G150

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

VECTOR_G130/G150

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

VECTOR_G130/G150

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 2011 All Rights Reserved

p1145[0...n] Retroazione generatore di rampa, intensità / Intens.retroaz_GdR

VECTOR_G130/G150

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

VECTOR_G130/G150

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

VECTOR_G130/G150

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 2011 All Rights Reserved

r1150 CO: Generatore di rampa, val. riferimento numero di giri all'uscita / GdR n_rif usc

VECTOR_G130/G150

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 - [1/min]	**Max** - [1/min]	**Impostazione di fabbrica** - [1/min]

Descrizione: Visualizzazione del valore di riferimento all'uscita del generatore di rampa.

p1151[0...n] Configurazione generatore di rampa / Configuraz. GdR

VECTOR_G130/G150

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

VECTOR_G130/G150 (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

VECTOR_G130/G150

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

Attenzione: Il parametro potrebbe essere protetto per via di p0922 o p2079 e non può essere modificato.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p1160[0...n] CI: Regolatore di numero di giri, val. riferimento di numero giri 2 / n_reg n_rif 2

VECTOR_G130/G150

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

VECTOR_G130/G150

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 - [1/min]	**Max** - [1/min]	**Impostazione di fabbrica** - [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.

VECTOR_G130/G150

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 - [1/min]	**Max** - [1/min]	**Impostazione di fabbrica** - [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

VECTOR_G130/G150

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 2011 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).

r1197 Valore di riferimento fisso del numero di giri, numero attuale / n_rif_Nr fisso att

VECTOR_G130/G150

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

VECTOR_G130/G150

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
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

VECTOR_G130/G150

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).

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

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.

p1200[0...n] Modo operativo Riavviamento al volo / R.volo mod.op.

VECTOR_G130/G150

Modificabile: U, T | **Calcolato:** - | **Livello di accesso:** 2

Tipo di dati: Integer16 | **Indice dinamico:** DDS, p0180 | **Schema logico:** 1690

Gruppo Par.: Funzioni | **Gruppo delle unità:** - | **Selezione unità:** -

Non con tipo mot.: REL | **Normalizzazione:** - | **Lista esperti:** 1

Min	Max	Impostazione di fabbrica
0	6	0

Descrizione: Impostazione del modo operativo in caso di riavviamento al volo.

Il riavviamento al volo consente l'inserzione del convertitore su un motore in funzione. In questo caso la frequenza di uscita del convertitore viene modificata finché non raggiunge il numero di giri/la velocità attuale del motore. Successivamente, con l'impostazione del generatore di rampa, il motore accelera fino a raggiungere il valore di riferimento.

Valore:

0: Riavviamento al volo inattivo
1: Riavv. al volo sempre attivo (avvio in direzione val. rif.)
2: Riavv. al volo attivo dopo ON, errore, OFF2 (avvio dir.val.rif.)
3: Riavv. al volo attivo dopo errore, OFF2 (avvio dir. val. rif.)
4: Riavv. al volo sempre attivo (avvio in dir. valore riferimento)
5: Riavv.volo attivo dopo ON, err.,OFF2 (avvio solo in dir.val.rif)
6: Riavv. volo att. dopo errore, OFF2 (avvio solo in dir. val.rif.)

Dipendenza: Per i motori asincroni vale:

Si distingue tra riavviamento al volo con controllo V/f e con regolazione vettoriale (p1300).

Riavviamento al volo con controllo V/f: p1202, p1203, r1204

Riavviamento al volo in caso di regolazione vettoriale: p1202, p1203, r1205

Per i motori sincroni vale:

Il riavviamento al volo non è possibile con controllo V/f o se con regolazione vettoriale senza encoder non è collegato e configurato un Voltage Sensing Module.

Vedi anche: p1201

Vedi anche: F07330, F07331

Attenzione: La funzione "Riavviamento al volo" deve essere utilizzata nei casi in cui il motore funzioni ancora (ad es. dopo una breve interruzione della rete) o venga azionato dal carico. Altrimenti possono verificarsi disinserzioni dovute a sovracorrente.

Non è sensato applicare il "Riavviamento al volo" in combinazione con la funzione "Freno di stazionamento del motore" (p1215 > 0) in quanto il riavviamento al volo avviene sempre con motore fermo.

Nota: Con p1200 = 1, 4:

Il riavviamento al volo è attivo dopo un errore, OFF1, OFF2, OFF3.

Con p1200 = 2, 5:

Per "inserzione" si intende la prima inserzione dopo l'avviamento del sistema di azionamento. È consigliata per i motori con carico a momento di inerzia elevato.

Con p1200 = 1, 2, 3: La ricerca avviene in entrambe le direzioni.

Con p1200 = 4, 5, 6: La ricerca avviene solo nella direzione del valore di riferimento. Con il valore di riferimento zero non si effettua la ricerca in senso di rotazione negativo.

Nel funzionamento con encoder vale quanto segue:

p1200 = 1, 4 nonché p1200 = 2, 5 e p1200 = 3, 6 hanno lo stesso significato.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Con controllo V/f (p1300 < 20) vale:

Il numero di giri può essere rilevato solo per valori superiori del 5 % circa al numero di giri nominale del motore. Con numeri di giri ridotti si presume un motore in arresto.

Se si modifica p1200 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 p1200 sono cambiati con i parametri impostati nella messa in servizio (ad es. p0300).

p1201[0...n] BI: Sorgente segnale abilitazione riavviamento al volo / Segn.ab.riavv.volo

VECTOR_G130/G150	**Modificabile:** T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
	Tipo di dati: Unsigned32 / Binary	**Indice dinamico:** CDS, p0170	**Schema logico:** -
	Gruppo Par.: Funzioni	**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 l'abilitazione della funzione "Riavviamento al volo".

Dipendenza: Vedi anche: p1200

Nota: Il ritiro del segnale di abilitazione agisce come p1200 = 0.

p1202[0...n] Riavviamento al volo, corrente di ricerca / Riav.volo corr.ric

VECTOR_G130/G150	**Modificabile:** U, T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 4
	Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** DDS, p0180	**Schema logico:** -
	Gruppo Par.: Funzioni	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
	Non con tipo mot.: PEM, REL	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
	Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
	10 [%]	400 [%]	100 [%]

Descrizione: Impostazione della corrente di ricerca per la funzione "Riavviamento al volo".

Il valore è riferito alla corrente di magnetizzazione del motore.

Dipendenza: Vedi anche: r0331

Cautela: Un valore svantaggioso del parametro può causare un funzionamento incontrollato del motore.

Nota: Nel modo operativo controllo V/f questo parametro funge da valore di soglia per la formazione della corrente all'inizio del riavviamento al volo. Dopo il raggiungimento del valore di soglia la corrente di ricerca attuale viene impostata indipendentemente dalla frequenza in base all'impostazione della tensione.

Anche una riduzione della corrente di ricerca può migliorare il comportamento del riavviamento al volo (ad es. se l'inerzia del sistema non è molto elevata).

p1203[0...n] Riavviamento al volo, fattore velocità di ricerca / Riav.vet.fatt.ric

VECTOR_G130/G150	**Modificabile:** U, T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
	Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** DDS, p0180	**Schema logico:** -
	Gruppo Par.: Funzioni	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
	Non con tipo mot.: PEM, REL	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
	Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
	10 [%]	4000 [%]	100 [%]

Descrizione: Il valore influenza la velocità con cui viene modificata la frequenza di uscita durante il riavviamento al volo. Un valore più elevato provoca un tempo di ricerca più lungo.

Raccomand.: Con la regolazione vettoriale senza encoder e i cavi motore lunghi si raccomanda per p1203 un'impostazione dal 300% in su.

Cautela: Un valore svantaggioso del parametro può causare un funzionamento incontrollato del motore.

Con la regolazione vettoriale e in caso di valore troppo piccolo o troppo grande l'avviamento al volo diventa instabile.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Nota: L'impostazione predefinita del parametro è scelta in modo da permettere ai motori asincroni normalizzati standard di essere riavviati al volo il più rapidamente possibile.

Se con questa preimpostazione il motore non viene trovato (ad es. in presenza di motori che vengono accelerati da carichi attivi o nel caso del controllo V/f ai bassi numeri di giri), si consiglia di ridurre la velocità di ricerca (aumentare p1203).

r1204.0...13 CO/BO: Riavviamento al volo, controllo V/f, stato / Riav. stato Vf

VECTOR_G130/G150

Modificabile: -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 4
Tipo di dati: Unsigned16	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: Funzioni	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: PEM, REL	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
-	-	-

Descrizione: Visualizzazione dello stato di verifica e sorveglianza degli stati durante il riavviamento al volo con controllo V/f.

Campo di bit:

Bit	Nome del segnale	Segnale 1	Segnale 0	FP
00	Corrente applicata	Sì	No	-
01	Nessun flusso di corrente	Sì	No	-
02	Impostazione della tensione	Sì	No	-
03	Tensione ridotta	Sì	No	-
04	Avvio generatore di rampa	Sì	No	-
05	Attendere esecuzione	Sì	No	-
06	Filtro pendenza attivo	Sì	No	-
07	Pendenza positiva	Sì	No	-
08	Corrente < Soglia	Sì	No	-
09	Minimo corrente	Sì	No	-
10	Ricerca in direzione positiva	Sì	No	-
11	Arresto in direzione positiva	Sì	No	-
12	Arresto in direzione negativa	Sì	No	-
13	Nessun risultato	Sì	No	-

r1205.0...15 CO/BO: Riavviamento al volo, regolazione vettoriale, stato / Riav. stato vettor

VECTOR_G130/G150

Modificabile: -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 4
Tipo di dati: Unsigned16	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: Funzioni	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: PEM, REL	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
-	-	-

Descrizione: Visualizzazione dello stato di verifica e sorveglianza degli stati durante il riavviamento al volo con regolazione vettoriale.

Campo di bit:

Bit	Nome del segnale	Segnale 1	Segnale 0	FP
00	Circuito adattamento numero di giri, definizione angolo	Sì	No	-
01	Circuito adattamento numero di giri, impostazione guadagno a 0	Sì	No	-
02	Abilitare il canale Isd	Sì	No	-
03	Regolazione di velocità disattivata	Sì	No	-
04	Derivazione attivata	Sì	No	-
05	Trasformazione speciale attiva	Sì	No	-
06	Circuito adattamento numero giri, impostazione componente I a 0	Sì	No	-
07	Regolazione di corrente ON	Sì	No	-
08	Isd_rif = 0 A	Sì	No	-
09	Freq. mantenuta	Sì	No	-
10	Ricerca in direzione positiva	Sì	No	-
11	Ricerca avviata	Sì	No	-

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

12	Corrente applicata	Sì	No	-
13	Ricerca interrotta	Sì	No	-
14	Circuito adattamento numero di giri, scarto = 0	Sì	No	-
15	Regolatore del numero di giri attivato	Sì	No	-

Nota: Per bit 00 ... 09:

Servono a comandare i processi interni durante il riavviamento al volo.

Il numero di bit attivi varia a seconda del tipo di motore (p0300).

Per bit 10 ... 15:

Servono a monitorare il riavviamento al volo.

Per il motore sincrono ad eccitazione permanente (PEM) vengono supportati solo i bit 10, 11, 15.

p1206[0...9] Impostazione del numero di anomalia senza reinserzione automat. / Nr. anom. senza RA

B_INF, VECTOR_G130/G150

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

p1207 BI: RA Collegamento oggetto di azionamento seguente / RA colleg. DO

B_INF

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: Modificazione della sorveglianza di precarica dell'alimentazione.

La reinserzione automatica (RA) attiva dell'oggetto di azionamento seguente può essere cablata tramite questo ingresso binettore (p1207 = r1214.2).

In questo modo con reinserzione automatica funzionante la sorveglianza di precarica dell'alimentazione viene disattivata e riattivata solo nei casi seguenti:

- La corrente assoluta nel circuito intermedio supera del 2% la corrente massima (r0209) dell'alimentazione per la protezione da cortocircuito nel circuito intermedio;

- Se è presente un Voltage Sensing Module (VSM): l'ampiezza della tensione di rete supera del 3% la tensione di collegamento dell'apparecchio parametrizzata (p0210) per proteggere le resistenze di precarica da corrente di filtro prolungata in caso di ritorno parziale della tensione di rete.

Dipendenza: Vedi anche: r0209, p0210, r1214

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p1208[0...1] BI: Modifica RA alimentazione / Modifica RA

VECTOR_G130/G150	**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

Indice: [0] = Anomalia alimentazione
[1] = Interruzione di rete alimentazione

Dipendenza: Vedi anche: r0863, r2139

p1210 Modalità reinserzione automatica / Modo RA

B_INF	**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	6	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

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 Advanced Operator Panel (AOP) in modalità LOCAL, non si verifica l'inserzione automatica.

Vedi anche: p0840, p0857, p1267

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).

Con p1210 > 1 l'alimentatore viene avviato automaticamente.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Nota: Quando è attivata la reinserzione automatica, la tensione di alimentazione deve restare sempre inserita (ad es. con un gruppo di continuità).

Per p1210 = 1:

Le anomalie presenti vengono tacitate automaticamente. Se compaiono nuovamente delle anomalie dopo la tacitazione, anche queste vengono di nuovo tacitate automaticamente. Tra la tacitazione riuscita di un'anomalia e la comparsa di una nuova anomalia deve trascorrere almeno un tempo pari a p1212 + 1 s se il segnale ON/OFF1 (STW1.0) è HIGH. Se il segnale ON/OFF1 è LOW, il tempo tra la tacitazione riuscita di un'anomalia e la nuova anomalia deve essere almeno di 1 s. p1211 non ha alcuna influenza sul numero di tentativi di tacitazione.

Per p1210 = 4:

La reinserzione automatica avviene solo se si verifica l'anomalia F06200. 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 solo se si verifica un'anomalia qualsiasi.

p1210 Modalità reinserzione automatica / Modo RA

VECTOR_G130/G150

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

Raccomand.: In caso di brevi interruzioni di rete, l'albero del motore può ancora girare alla reinserzione. Eventualmente attivare la funzione "Riavviamento al volo" (p1200) per una reinserzione su un albero motore in rotazione.

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, p1267

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: Quando è attivata la reinserzione automatica, la tensione di alimentazione deve restare sempre inserita (ad es. con un gruppo di continuità).

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.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

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.

p1211 Reinserzione automatica, tentativi di avviamento / Tent. avvio RA

B_INF

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: L'impostazione di questo parametro è attiva con p1210 = 6. Con p1210 = 4 il parametro ha effetto solo se durante il tentativo di avviamento si verifica una nuova interruzione della fase di rete (F6200).

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 l'alimentatore è inserito 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 dell'inserzione) 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 anomalie.

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.

p1211 Reinserzione automatica, tentativi di avviamento / Tent. avvio RA

VECTOR_G130/G150

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).

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

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

B_INF

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 quanto segue: solo tacitazione automatica, nessuna reinserzione.

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 e la reinserzione avvengono sempre dopo che è trascorso metà del tempo di attesa e il tempo di attesa completo.

p1212 Reinserzione automatica, tempo di attesa tentativo avviamento / RA t_attesa avvio

VECTOR_G130/G150

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 2011 All Rights Reserved

p1213[0...1] Reinserzione automatica, tempo di sorveglianza / RA t_sorveglianza

B_INF	**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 dopo che è trascorso il tempo di sorveglianza l'azionamento non è stato riavviato correttamente, viene emessa l'anomalia F07320.

Con p1213 = 0 viene disattivata la sorveglianza. Se p1213 viene impostato ad un valore inferiore a p1212, 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).

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.

p1213[0...1] Reinserzione automatica, tempo di sorveglianza / RA t_sorveglianza

VECTOR_G130/G150	**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.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

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

B_INF

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	-
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	-

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

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.

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.

Per bit 12 ... 15:

Stato corrente del contatore di avviamento (codifica binaria).

r1214.0...15 CO/BO: Stato reinserzione automatica / Stato RA

VECTOR_G130/G150

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	-
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	-

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

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

VECTOR_G130/G150	**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.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

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.

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

VECTOR_G130/G150

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

VECTOR_G130/G150

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

VECTOR_G130/G150 (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

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Nota: [0]: segnale apertura freno, combinazione logica AND ingresso 1
[1]: segnale apertura freno, combinazione logica AND ingresso 2

p1219[0...3] BI: Chiudere immediatamente freno di stazionamento motore / Chiusura freno

VECTOR_G130/G150 (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

VECTOR_G130/G150 (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

VECTOR_G130/G150 (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

VECTOR_G130/G150 (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".
In caso di freni di stazionamento motore con risposta, il segnale "Freno chiuso" può essere attivato tramite p1275.5 = 1.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

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

VECTOR_G130/G150 (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

VECTOR_G130/G150 (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

VECTOR_G130/G150 (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 2011 All Rights Reserved

p1226[0...n] Riconoscimento di fermo, soglia di numero di giri / n_fermo soglia_n

VECTOR_G130/G150

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

VECTOR_G130/G150

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 2011 All Rights Reserved

p1228 Ritardo di soppressione degli impulsi / t_rit canc. imp.

VECTOR_G130/G150

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

VECTOR_G130/G150 (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

VECTOR_G130/G150

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 2011 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

VECTOR_G130/G150	**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
3: Protezione della tensione interna
4: Cortocircuito indotto interno / 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.

Per p1231 = 3:

- 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 un'entità di corrente pari a 1.8 volte la corrente di cortocircuito (r0320) del motore (r0209).
- 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).

Per p1231 = 4 e motore sincrono:

- Con un cortocircuito dell'indotto attivo tutti i morsetti motore si trovano a metà del potenziale del circuito intermedio.
- Possono essere utilizzati solo motori resistenti a cortocircuito (p0320 < p0323).
- Il Motor Module deve poter sopportare un'entità di corrente pari a 1.8 volte la corrente di cortocircuito (r0320) del motore (r0209).

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

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 = 3:

La protezione di tensione interna (mediante cortocircuito dell'indotto interno) può essere impostata soltanto per i motori sincroni (p0300) e per i Motor Module Booksize o Chassis. Nei Motor Module Blocksize, inoltre, la funzione Safety Integrated non deve essere attiva (ovvero p9501 = 0 e p9601 = 0). La protezione di tensione interna evita che la capacità del circuito intermedio venga caricata in caso di assenza di capacità di recupero della FEM di un motore funzionante in deflussaggio. Il Motor Module deve supportare questa funzione (r0192.9 = 1).

a) Se il Motor Module non supporta il cortocircuito interno autonomo dell'indotto (r0192.10 = 0), quest'ultimo viene attivato non appena è soddisfatto il criterio di attivazione (vedere di seguito).

b) Se il Motor Module supporta il cortocircuito interno dell'indotto autonomo (r0192.10 = 1), il Motor Module determina autonomamente l'attivazione del cortocircuito in base alla tensione del circuito intermedio. 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. In questo modo viene garantito che la tensione di ingresso necessaria per il Control Supply Module viene mantenuta.

Per gli apparecchi Chassis vale quanto segue:

Il valore per i limiti di tensione viene calcolato, in funzione della classe di tensione, da un dato EEPROM della rispettiva parte di potenza e da un fattore.

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) viene attivato il cortocircuito interno dell'indotto.

- Il Motor Module deve supportare questa funzione (r0192.9 = 1).

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 DC 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.

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 = 3, 4, 5, 14:

Il valore può essere modificato solo in valori diversi da 3, 4, 5 o 14, se p0491 è diverso da 4 e p2101 diverso da 6 (cortocircuito dell'indotto / frenatura in DC non impostati).

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Nota:
ASC: Armature Short-Circuit (cortocircuito dell'indotto)
CSM: Control Supply Module
DCBRK: DC Brake (frenatura in DC)
IVP: Internal Voltage Protection (protezione di tensione interna)
UPS: gruppo di continuità

p1232[0...n] Frenatura in DC, corrente di frenatura / Corr.fren.DCBRK

VECTOR_G130/G150	**Modificabile:** U, T	**Calcolato:** CALC_MOD_ALL	**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.

Per il regolatore di corrente vengono utilizzate le impostazioni dei parametri p1345 e p1346 (regolatore limitazione I_max).

p1233[0...n] Frenatura in DC, durata / Durata DCBRK

VECTOR_G130/G150	**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

VECTOR_G130/G150	**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]	40000.00 [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

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

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.

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.

VECTOR_G130/G150

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

VECTOR_G130/G150

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

VECTOR_G130/G150

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 2011 All Rights Reserved

r1238 CO: Stato cortocircuito dell'indotto esterno / EASC stato

VECTOR_G130/G150	**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

VECTOR_G130/G150	**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 2011 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 2011 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

VECTOR_G130/G150 (n/M)			
	Modificabile: U, T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
	Tipo di dati: Integer16	**Indice dinamico:** DDS, p0180	**Schema logico:** 6220
	Gruppo Par.: Funzioni	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
	Non con tipo mot.: REL	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
	Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
	0	6	1

Descrizione: Impostazione della configurazione del regolatore per la tensione di circuito intermedio (regolatore Vdc) nel modo operativo regolazione.

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

Dipendenza: Vedi anche: p1245

Vedi anche: A07400, A07401, A07402, F07403, F07404, F07405, F07406

Attenzione: Un valore troppo grande in p1245 potrebbe influenzare negativamente il funzionamento normale dell'azionamento.

Nota: p1240 = 1, 3:

Al raggiungimento del limite di tensione del circuito intermedio specificato per il Motor Module vale quanto segue:

- 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.
- I tempi di decelerazione vengono aumentati automaticamente.

p1240 = 2, 3:

Al raggiungimento del livello d'inserzione del regolatore Vdc_min (p1245) vale quanto segue:

- 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 r1242 o r1246 , la sorveglianza della tensione del circuito intermedio genera un'anomalia (F07403 o F07404) con una reazione, riducendo così le conseguenze negative sulla tensione del circuito intermedio.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

r1242 Regolatore Vdc_max, livello d'inserzione / Liv. ins.max Vdc

VECTOR_G130/G150 (n/M)

Modificabile: -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 6220
Gruppo Par.: Funzioni	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: REL	**Normalizzazione:** p2001	**Lista esperti:** 1
Min - [V]	**Max** - [V]	**Impostazione di fabbrica** - [V]

Descrizione: Visualizzazione del livello d'inserzione per il regolatore Vdc_max.

Se p1254 = 0 (acquisizione automatica del livello d'inserzione = OFF), vale quanto segue:

Apparecchio AC/AC: r1242 = 1.15 * sqrt(2) * V_mains = 1.15 * sqrt(2) * p0210 (tensione di collegamento)

Apparecchio DC/AC: r1242 = 1.15 * Udc = 1.15 * p0210 (tensione di collegamento)

Se p1254 = 1 (acquisizione automatica del livello d'inserzione = ON), vale quanto segue:

r1242 = Vdc_max - 50.0 V (Vdc_max: soglia di sovratensione della parte di potenza)

Nota: Il regolatore Vdc_max viene nuovamente disinserito solo quando la tensione del circuito intermedio scende al di sotto della soglia 0.95 * p1242 e l'uscita del regolatore è zero.

p1243[0...n] Regolatore Vdc_max, fattore di dinamica / Fatt. din.max Vdc

VECTOR_G130/G150 (n/M)

Modificabile: U, T	**Calcolato:** CALC_MOD_CON	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** DDS, p0180	**Schema logico:** 6220
Gruppo Par.: Funzioni	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: REL	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min 1 [%]	**Max** 10000 [%]	**Impostazione di fabbrica** 100 [%]

Descrizione: Impostazione del fattore dinamico per il regolatore della tensione del circuito intermedio (regolatore Vdc_max).

100 % significa che p1250, p1251 e p1252 (guadagno, tempo dell'azione integratrice e tempo di anticipo) vengono impiegati secondo le loro impostazioni di base fondate su un'ottimizzazione teorica del regolatore.

Se è necessaria una successiva ottimizzazione, questa può avvenire tramite il fattore dinamico. Nella circostanza, p1250, p1251 e p1252 vengono valutati con il fattore dinamico p1243.

Se più moduli sono collegati al circuito intermedio, il fattore dinamico deve essere aumentato, conformemente al rapporto delle capacità aggiuntive, fino alla capacità del modulo considerato.

Nota: La preimpostazione del fattore dinamico avviene in base alle parti di potenza collegate a DRIVE-CLiQ. Si presuppone che le parti di potenza collegate tramite DRIVE-CLiQ siano collegate anche elettricamente con il circuito intermedio. In caso contrario, il fattore dinamico deve essere ottimizzato manualmente.

p1245[0...n] Regolatore Vdc_min, livello d'inserzione (bufferizz. cinetica) / Liv. ins.min Vdc

VECTOR_G130/G150 (n/M)

Modificabile: U, T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** DDS, p0180	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: Funzioni	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: REL	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min 65 [%]	**Max** 150 [%]	**Impostazione di fabbrica** 76 [%]

Descrizione: Impostazione del livello d'inserzione del regolatore Vdc_min (bufferizzazione cinetica).

Il valore risulta come segue:

Apparecchio AC/AC: r1246[V] = p1245[%] * sqrt(2) * p0210

Apparecchio DC/AC: r1246[V] = p1245[%] * p0210

Dipendenza: Vedi anche: p0210

Avvertenza: Un valore troppo grande potrebbe influenzare negativamente il funzionamento normale dell'azionamento. I valori fino al 150 % sono previsti per i modi operativi p1240 = 5, 6.

Nota: Per SINAMICS GM/SM vale quanto segue:

Valore minimo = 0.75, valore massimo = 0.90

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

r1246 Regolatore Vdc_min, livello d'inserzione (bufferizz. cinetica) / Liv. ins.min Vdc

VECTOR_G130/G150 (n/M)

Modificabile: -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 6220
Gruppo Par.: Funzioni	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: REL	**Normalizzazione:** p2001	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
- [V]	- [V]	- [V]

Descrizione: Visualizzazione del livello d'inserzione del regolatore Vdc_min (bufferizzazione cinetica).

Nota: Il regolatore Vdc_min viene nuovamente disinserito solo quando la tensione del circuito intermedio supera la soglia 1.05 * p1246 e l'uscita del regolatore è zero.

p1247[0...n] Regolatore Vdc_min, fattore di dinamica (bufferizzaz. cinetica) / Fatt. din.min Vdc

VECTOR_G130/G150 (n/M)

Modificabile: U, T	**Calcolato:** CALC_MOD_CON	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** DDS, p0180	**Schema logico:** 6220
Gruppo Par.: Funzioni	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: REL	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
1 [%]	10000 [%]	100 [%]

Descrizione: Impostazione del fattore dinamico per il regolatore Vdc_min (bufferizzazione cinetica).

100 % significa che p1250, p1251 e p1252 (guadagno, tempo dell'azione integratrice e tempo di anticipo) vengono impiegati secondo le loro impostazioni di base fondate su un'ottimizzazione teorica del regolatore.

Se è necessaria una successiva ottimizzazione, questa può avvenire tramite il fattore dinamico. p1250, p1251, p1252 vengono valutati con il fattore dinamico p1247.

Se più moduli sono collegati al circuito intermedio, il fattore dinamico deve essere aumentato, conformemente al rapporto delle capacità aggiuntive, fino alla capacità del modulo considerato.

p1249[0...n] Soglia del numero di giri del regolatore Vdc_max / Sog n giri Vdc_max

VECTOR_G130/G150 (n/M)

Modificabile: U, T	**Calcolato:** CALC_MOD_ALL	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** DDS, p0180	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: Funzioni	**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]	10.00 [1/min]

Descrizione: Impostazione della soglia del numero di giri per il regolatore Vdc_max. Se il valore scende sotto la soglia, la regolazione Vdc_max viene disattivata e il numero di giri viene controllato dal generatore di rampa.

Nota: Con l'aumento della soglia del numero di giri e l'impostazione di un tempo di arrotondamento nel generatore di rampa (p1131), è possibile impedire la rotazione dell'azionamento nel senso opposto nel caso di un processo di frenatura rapido nel quale si attiva la retroazione del generatore di rampa. Questo viene supportato da un'impostazione dinamica del regolatore del numero di giri.

p1250[0...n] Regolatore Vdc, guadagno proporzionale / Comp. reg Vdc

VECTOR_G130/G150 (n/M)

Modificabile: U, T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** DDS, p0180	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: Funzioni	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: REL	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
0.00	100.00	1.00

Descrizione: Impostazione del guadagno proporzionale per il regolatore della tensione del circuito intermedio (regolatore Vdc_min, regolatore Vdc_max).

Dipendenza: Il guadagno proporzionale effettivo si ricava tenendo conto di p1243 (regolatore Vdc_max, fattore di dinamica).

Nota: Il fattore di guadagno è proporzionale alla capacità del circuito intermedio. Il parametro viene preimpostato a un valore che si adatta in modo ottimale alla capacità del singolo Motor Module. Le capacità delle restanti parti di potenza collegate al circuito intermedio possono essere considerate grazie al fattore dinamico (p1247 o p1243).

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p1251[0...n] Regolatore Vdc, tempo dell'azione integratrice / Tn reg Vdc

VECTOR_G130/G150 (n/M)	**Modificabile:** U, T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
	Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** DDS, p0180	**Schema logico:** 6220
	Gruppo Par.: Funzioni	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
	Non con tipo mot.: REL	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
	Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
	0 [ms]	10000 [ms]	0 [ms]

Descrizione: Impostazione del tempo dell'azione integratrice per il regolatore della tensione del circuito intermedio (regolatore Vdc_min, regolatore Vdc_max).

Dipendenza: Il tempo dell'azione integratrice attivo si ricava tenendo conto di p1243 (regolatore Vdc_max, fattore di dinamica).

Nota: Generalmente un tempo dell'azione integratrice non è necessario per gli azionamenti monoasse. Per gli azionamenti multiasse si può invece tentare di compensare gli influssi anomali degli altri assi tramite il tempo dell'azione integratrice (componente integrale).

p1251 = 0: la componente integrale è disattivata.

p1252[0...n] Regolatore Vdc, tempo di anticipo / T antic. reg. Vdc

VECTOR_G130/G150 (n/M)	**Modificabile:** U, T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
	Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** DDS, p0180	**Schema logico:** 6220
	Gruppo Par.: Funzioni	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
	Non con tipo mot.: REL	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
	Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
	0 [ms]	1000 [ms]	0 [ms]

Descrizione: Impostazione del tempo di anticipo per il regolatore della tensione del circuito intermedio (regolatore Vdc_min, regolatore Vdc_max).

Dipendenza: Il tempo di anticipo attivo si ricava tenendo conto di p1243 (regolatore Vdc_max, fattore di dinamica).

p1254 Regolatore Vdc_max, acquisizione automatica livello ON / Reg.liv max Vdc

VECTOR_G130/G150 (n/M)	**Modificabile:** U, T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
	Tipo di dati: Integer16	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** -
	Gruppo Par.: Funzioni	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
	Non con tipo mot.: REL	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
	Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
	0	1	1

Descrizione: Attiva/disattiva l'acquisizione automatica del livello d'inserzione per il regolatore Vdc_max.

Valore:
0: Rilevamento automatico bloccato
1: Rilevamento automatico abilitato

p1255[0...n] Soglia temporale del regolatore Vdc minimo / Oscill. t min Vdc

VECTOR_G130/G150 (n/M)	**Modificabile:** U, T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
	Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** DDS, p0180	**Schema logico:** -
	Gruppo Par.: Funzioni	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
	Non con tipo mot.: REL	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
	Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
	0.000 [s]	10000.000 [s]	0.000 [s]

Descrizione: Impostazione della soglia temporale per il regolatore Vdc_min (bufferizzazione cinetica).

Il superamento verso l'alto dà luogo all'emissione di un errore parametrizzabile secondo una reazione desiderata.

Requisito: p1256 = 1

Dipendenza: Vedi anche: F07406

Attenzione: Se è impostata una soglia temporale, dovrebbe essere attivato anche il regolatore Vdc_max (p1240 = 3), in modo che l'azionamento non si disinserisca con sovratensione all'uscita dalla regolazione Vdc_min, a causa del superamento dei tempi, e in caso di reazione di errore OFF3. È anche possibile aumentare il tempo di decelerazione OFF3 p1135.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p1256[0...n] Regolatore Vdc_min, reazione (bufferizzazione cinetica) / Reaz min Vdc

VECTOR_G130/G150 (n/M)	**Modificabile:** U, T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
	Tipo di dati: Integer16	**Indice dinamico:** DDS, p0180	**Schema logico:** -
	Gruppo Par.: Funzioni	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
	Non con tipo mot.: REL	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
	Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
	0	1	0

Descrizione: Impostazione della reazione per il regolatore Vdc_min (bufferizzazione cinetica).

Valore:
0: Supporto Vdc fino a sottotensione, n<p1257 -> F07405
1: Supp.Vdc fino a sottotens., n<p1257 -> F07405, t>p1255 -> F07406

Dipendenza: Vedi anche: F07405, F07406

p1257[0...n] Soglia del numero di giri del regolatore Vdc minimo / Oscill. n min Vdc

VECTOR_G130/G150 (n/M)	**Modificabile:** U, T	**Calcolato:** CALC_MOD_ALL	**Livello di accesso:** 3
	Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** DDS, p0180	**Schema logico:** -
	Gruppo Par.: Funzioni	**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]	50.00 [1/min]

Descrizione: Impostazione della soglia di numero di giri per il regolatore Vdc_min (bufferizzazione cinetica).

Il superamento verso il basso dà luogo all'emissione di un errore parametrizzabile secondo una reazione desiderata.

r1258 CO: Uscita regolatore Vdc / Usc. reg Vdc

VECTOR_G130/G150 (n/M)	**Modificabile:** -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
	Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 6220
	Gruppo Par.: Funzioni	**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 dell'uscita corrente del regolatore Vdc (regolatore della tensione del circuito intermedio).

Nota: Il limite di potenza generatorio p1531 serve, nella regolazione vettoriale, al precomando del regolatore Vdc_max. Più è ridotto il limite di potenza, più sono ridotti i segnali di correzione del regolatore al raggiungimento del limite di tensione.

p1260 Configurazione bypass / Config. bypass

VECTOR_G130/G150 (Reg. PID)	**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	3	0

Descrizione: Impostazione della configurazione per la funzione bypass.

Valore:
0: Bypass disattivato
1: Bypass con sincronizzazione e sovrapposizione
2: Bypass con sincronizzazione senza sovrapposizione
3: Bypass senza sincronizzazione

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Nota: Se la funzione "Bypass" è selezionata (p1260 > 0), alla reinserzione della parte di potenza dopo POWER OFF viene analizzato lo stato degli interruttori di bypass. In tal modo dopo l'avviamento si può passare direttamente nella modalità standby. Questo è possibile solo con p1267 = 1 (bypass mediante segnale di controllo) e se il comando di controllo è presente ancora dopo l'avviamento (p1266). La priorità di questa funzione è maggiore di quella della reinserzione automatica (p1210).

La funzione "Bypass" può essere nuovamente disattivata (p1260 = 0) solo quando il bypass non è attivo o in presenza di un'anomalia del bypass.

Per bypass con sincronizzazione va attivata la relativa funzione in p3800.

r1261.0...9 CO/BO: Parola di stato e di comando bypass / STW / ZSW bypass

VECTOR_G130/G150 (Reg. PID)

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: Segnali di comando e risposta degli interruttori di bypass.

Campo di bit:

Bit	Nome del segnale	Segnale 1	Segnale 0	FP
00	Comando interruttore motore - azionamento	Chiudere	Aprire	-
01	Comando interruttore motore - rete	Chiudere	Aprire	-
02	Sincronizzazione richiesta	Sì	No	-
03	Stato Staging	Attivo	Non attivo	-
05	Risposta di conferma interruttore motore - azionamento	Chiuso	Aperto	-
06	Risposta di conferma interruttore motore - rete	Chiuso	Aperto	-
07	Comando bypass (da p1266)	Sì	No	-
08	Conferma sincronizzazione terminata (da p1268)	Sì	No	-
09	Staging richiesto (da p2369)	Sì	No	-

Dipendenza: Vedi anche: p2369

Nota: I bit di controllo 0 e 1 devono essere interconnessi su uscite di segnale tramite cui devono essere comandati gli interruttori nelle linee di accesso al motore. Queste devono essere progettate per la commutazione sotto carico.

p1262[0...n] Tempo morto bypass / Bypass t_morto

VECTOR_G130/G150 (Reg. PID)

Modificabile: U, T	**Calcolato:** CALC_MOD_REG	**Livello di accesso:** 2
Tipo di dati: FloatingPoint32	**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**
0.000 [s]	20.000 [s]	1.000 [s]

Descrizione: Impostazione del tempo morto per bypass non sincronizzato.

Nota: Con questo parametro si determina il tempo di commutazione dei contattori. Il tempo non deve essere inferiore al tempo di smagnetizzazione del motore (p0347).

Il tempo totale di commutazione per il bypass si ricava dalla somma di p1262 e del tempo di disinserzione del rispettivo interruttore (p1274[x]).

p1263 Tempo di ritardo debypass / t_ritardo debypass

VECTOR_G130/G150 (Reg. PID)

Modificabile: U, T	**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**
0.000 [s]	300.000 [s]	1.000 [s]

Descrizione: Impostazione del tempo di ritardo nella ricommutazione al funzionamento del convertitore in caso di bypass non sincronizzato.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p1264 Tempo di ritardo bypass / t_ritardo bypass

VECTOR_G130/G150 (Reg. PID)

Modificabile: U, T	**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**
0.000 [s]	300.000 [s]	1.000 [s]

Descrizione: Impostazione del tempo di ritardo per la commutazione al funzionamento di rete in caso di bypass non sincronizzato.

p1265 Soglia di numero di giri bypass / Bypass soglia vel.

VECTOR_G130/G150 (Reg. PID)

Modificabile: U, T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 2
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: -	**Gruppo delle unità:** 3_1	**Selezione unità:** p0505
Non con tipo mot.: REL	**Normalizzazione:** p2000	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
0.00 [1/min]	210000.00 [1/min]	1480.00 [1/min]

Descrizione: Impostazione della soglia del numero di giri per l'attivazione del bypass.

Nota: Selezionando p1260 = 3 e p1267.1 = 1, quando viene raggiunto questo numero di giri il bypass viene attivato automaticamente.

p1266 BI: Comando di controllo bypass / Comando bypass

VECTOR_G130/G150 (Reg. PID)

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 il comando di controllo per il bypass.

p1267 Configurazione sorgente di commutazione bypass / Config. sorg. comm

VECTOR_G130/G150 (Reg. PID)

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**
-	-	0000 bin

Descrizione: Impostazione della causa che deve provocare il bypass.

Campo di bit:

Bit	Nome del segnale	Segnale 1	Segnale 0	FP
00	Bypass con segnale (BI: p1266)	Sì	No	-
01	Bypass al raggiungimento della soglia di numero di giri	Sì	No	-

Nota: Il parametro ha effetto solo in caso di bypass non sincronizzato.

p1267.0 = 1:

Il bypass avviene impostando un segnale binario. Resettando il comando, dopo che è trascorso il tempo di ritardo di de-bypass (p1263), il sistema passa nuovamente al funzionamento sulla parte di potenza.

p1267.1 = 1:

Quando viene raggiunta la soglia di numero di giri impostata in p1265, il bypass viene attivato. Il ripristino avviene solo quando il valore di riferimento del numero di giri torna sotto il valore di soglia.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p1268 BI: Bypass, conferma sincronizzazione terminata / Conf. sinc. term.

VECTOR_G130/G150 (Reg. PID)

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**
-	-	3819.2

Descrizione: Impostazione della sorgente del segnale per la risposta di conferma "Sincronizzazione terminata" per la funzione Bypass.

Dipendenza: Vedi anche: r3819

p1269[0...1] BI: Bypass interruttore, conferma / Conferma bypass

VECTOR_G130/G150 (Reg. PID)

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 di segnale per la risposta degli interruttori di bypass.

Indice: [0] = Interruttore motore / azionamento
[1] = Interruttore motore / rete

Nota: In caso di interruttori senza risposta, come sorgente del segnale va interconnesso il relativo bit di comando:
BI: p1269[0] = r1261.0
BI: p1269[1] = r1261.1

p1272 Mod. simulazione / Mod. simulazione

VECTOR_G130/G150

Modificabile: T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
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: Nella modalità di simulazione è possibile far funzionare la regolazione o il controllo V/f senza motore.

La modalità simulazione consente di testare la parte di potenza. Nonostante l'assenza della tensione del circuito intermedio, all'inserzione viene dato il comando di abilitazione impulsi. La precarica del circuito intermedio viene ignorata e il rilevamento di sottotensioni viene disattivato.

La regolazione del numero di giri con encoder è possibile se il valore di riferimento della coppia (r0079) viene usato per far funzionare un secondo azionamento in regolazione di coppia.

Valore:
0: Off
1: On

Dipendenza: Nella modalità di simulazione le seguenti funzioni sono disattivate:
- Identificazione dati motore
- Identificazione dati motore in movimento senza encoder
- Identificazione posizione dei poli

Con il controllo V/f e la regolazione vettoriale senza encoder, il riavviamento al volo non viene eseguito (vedere p1200).

Vedi anche: r0192, p1900, p1910, p1960, p1990

Vedi anche: A07825, F07826

Attenzione: Nella modalità di simulazione viene impostata l'uscita binettore r0863.1 = 1. Pertanto prima di attivare la modalità di simulazione occorre verificare se con questo segnale vengono inseriti altri apparecchi. Eventualmente potrebbe essere necessario annullare temporaneamente la corrispondente interconnessione BICO.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Nota: La modalità simulazione è possibile solo con tensioni del circuito intermedio inferiori a 40 V. Per consentire il calcolo della regolazione, la tensione del circuito intermedio visualizzata (r0026, r0070) viene impostata al valore nominale della tensione del circuito intermedio (vedere p0210). Regolazione di corrente e modello del motore sono disattivati, così come il regolatore di giri per la regolazione di giri senza encoder.

Il parametro non viene azzerato automaticamente alla comparsa di un messaggio di errore. La funzione non è realizzata per SINAMICS GM.

p1274[0...1] Tempo di sorveglianza interruttore bypass / t_sorv. interr.

VECTOR_G130/G150 (Reg. PID)

Modificabile: U, T	**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**
0 [ms]	5000 [ms]	1000 [ms]

Descrizione: Impostazione del tempo di sorveglianza per l'interruttore bypass.

Indice: [0] = Interruttore motore / azionamento
[1] = Interruttore motore / rete

Nota: Con p1274 = 0 ms viene disattivata la sorveglianza.

Il tempo di commutazione per il bypass (p1262) viene prolungato del valore impostato in questo parametro.

p1275 Freno di stazionamento motore, parola di comando / Freno par. com.

VECTOR_G130/G150 (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.

VECTOR_G130/G150 (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.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p1277 Freno di stazionamento motore, superato ritardo soglia fren. / Super. soglia rit.

VECTOR_G130/G150 (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

VECTOR_G130/G150

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

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

VECTOR_G130/G150 (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.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p1280[0...n] Configurazione regolatore Vdc o sorveglianza Vdc (V/f) / Config reg.Vdc V/f

VECTOR_G130/G150

Modificabile: U, T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: Integer16	**Indice dinamico:** DDS, p0180	**Schema logico:** 1690, 6320
Gruppo Par.: Funzioni	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
0	6	1

Descrizione: Impostazione della configurazione del regolatore per la tensione di circuito intermedio (regolatore Vdc) nel modo operativo V/f.

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

Nota: p1240 = 4, 5, 6:

Quando viene raggiunta la soglia in r1282 o r1286 , la sorveglianza della tensione del circuito intermedio genera un'anomalia (F07403 o F07404) con una reazione, riducendo così le conseguenze negative sulla tensione del circuito intermedio.

r1282 Regolatore Vdc_max, livello d'inserzione (V/f) / Liv. ins.max Vdc

VECTOR_G130/G150

Modificabile: -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 6320
Gruppo Par.: Funzioni	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** p2001	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
- [V]	- [V]	- [V]

Descrizione: Visualizzazione del livello d'inserzione per il regolatore Vdc_max.

Se p1294 = 0 (acquisizione automatica del livello d'inserzione = OFF), vale quanto segue:

Apparecchio AC/AC: r1282 = 1.15 * sqrt(2) * V_mains = 1.15 * sqrt(2) * p0210 (tensione di collegamento)

Apparecchio DC/AC: r1282 = 1.15 * Vdc = 1.15 * p0210 (tensione di collegamento)

Se p1294 = 1 (acquisizione automatica del livello d'inserzione = ON), vale quanto segue:

r1282 = Vdc_max - 50.0 V (Vdc_max: soglia di sovratensione della parte di potenza)

Nota: Il regolatore Vdc_max viene nuovamente disinserito solo quando la tensione del circuito intermedio scende al di sotto della soglia 0.95 * p1282 e l'uscita del regolatore è zero.

p1283[0...n] Regolatore Vdc_max, fattore di dinamica (V/f) / Fatt. din.max Vdc

VECTOR_G130/G150

Modificabile: U, T	**Calcolato:** CALC_MOD_CON	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** DDS, p0180	**Schema logico:** 6320
Gruppo Par.: Funzioni	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
1 [%]	10000 [%]	100 [%]

Descrizione: Impostazione del fattore dinamico per il regolatore della tensione del circuito intermedio (regolatore Vdc_max).

100 % significa che p1290, p1291 e p1292 (guadagno, tempo dell'azione integratrice e tempo di anticipo) vengono impiegati conformemente alle impostazioni di base fondate su un'ottimizzazione teorica del regolatore.

Se è necessaria una successiva ottimizzazione, questa può avvenire tramite il fattore dinamico. p1290, p1291, p1292 vengono valutati con il fattore dinamico p1283.

Se più moduli sono collegati al circuito intermedio, il fattore dinamico deve essere aumentato, conformemente al rapporto delle capacità aggiuntive, fino alla capacità del modulo considerato.

Nota: La preimpostazione del fattore dinamico avviene in base alle parti di potenza collegate a DRIVE-CLiQ. Si presuppone che le parti di potenza collegate tramite DRIVE-CLiQ siano collegate anche elettricamente con il circuito intermedio. In caso contrario, il fattore dinamico deve essere ottimizzato manualmente.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p1285[0...n] Regolatore Vdc_min, liv. inserzione (bufferizz. cinetica) (V/f) / Liv. ins.min Vdc

VECTOR_G130/G150

Modificabile: U, T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** DDS, p0180	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: Funzioni	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
65 [%]	150 [%]	76 [%]

Descrizione: Impostazione del livello d'inserzione del regolatore Vdc_min (bufferizzazione cinetica).

Il valore risulta come segue:

Apparecchio AC/AC: p1286[V] = p1285[%] * sqrt(2) * p0210

Apparecchio DC/AC: p1286[V] = p1285[%] * p0210

Avvertenza: Un valore troppo grande potrebbe influenzare negativamente il funzionamento normale dell'azionamento. I valori fino al 150 % sono previsti per i modi operativi p1240 = 5, 6.

r1286 Regolatore Vdc_min, liv. inserzione (bufferizz. cinetica) (V/f) / Liv. ins.min Vdc

VECTOR_G130/G150

Modificabile: -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 6320
Gruppo Par.: Funzioni	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** p2001	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
- [V]	- [V]	- [V]

Descrizione: Visualizzazione del livello d'inserzione del regolatore Vdc_min (bufferizzazione cinetica).

Nota: Il regolatore Vdc_min viene nuovamente disinserito solo quando la tensione del circuito intermedio supera la soglia 1.05 * p1286 e l'uscita del regolatore è zero.

p1287[0...n] Regolatore Vdc_min, fattore dinamica (bufferizz. cinetica) (V/f) / Fatt. din.min Vdc

VECTOR_G130/G150

Modificabile: U, T	**Calcolato:** CALC_MOD_CON	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** DDS, p0180	**Schema logico:** 6320
Gruppo Par.: Funzioni	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
1 [%]	10000 [%]	100 [%]

Descrizione: Impostazione del fattore dinamico per il regolatore Vdc_min (bufferizzazione cinetica).

100 % significa che p1290, p1291 e p1292 (guadagno, tempo dell'azione integratrice e tempo di anticipo) vengono impiegati conformemente alle impostazioni di base fondate su un'ottimizzazione teorica del regolatore.

Se è necessaria una successiva ottimizzazione, questa può avvenire tramite il fattore dinamico. p1290, p1291, p1292 vengono valutati con il fattore dinamico p1287.

Se più moduli sono collegati al circuito intermedio, il fattore dinamico deve essere aumentato, conformemente al rapporto delle capacità aggiuntive, fino alla capacità del modulo considerato.

Nota: La preimpostazione del fattore dinamico avviene in base alle parti di potenza collegate a DRIVE-CLiQ. Si presuppone che le parti di potenza collegate tramite DRIVE-CLiQ siano collegate anche elettricamente con il circuito intermedio. In caso contrario, il fattore dinamico deve essere ottimizzato manualmente.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p1288[0...n] Regolatore Vdc_max, fattore retroazione per generat. rampa (V/f) / Fatt. GdR Vdc_max

VECTOR_G130/G150

Modificabile: U, T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 4
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** DDS, p0180	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: Funzioni	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
0.000	100.000	0.500

Descrizione: Impostazione del fattore di risposta per il generatore di rampa. I suoi tempi di rampa vengono rallentati in funzione del segnale d'uscita del regolatore Vdc_Max.

Nota: Nei valori da p1288 = 0.0 a 0.5 la dinamica di regolazione viene adattata internamente in modo automatico.

p1289[0...n] Soglia del numero di giri del regolatore Vdc_max (V/f) / Sog n giri Vdc_max

VECTOR_G130/G150

Modificabile: U, T	**Calcolato:** CALC_MOD_ALL	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** DDS, p0180	**Schema logico:** -
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]	10.00 [1/min]

Descrizione: Impostazione della soglia del numero di giri per il regolatore Vdc_max. Se il valore scende sotto la soglia, la regolazione Vdc_max viene disattivata e il numero di giri viene controllato dal generatore di rampa.

p1290[0...n] Regolatore Vdc, guadagno proporzionale (V/f) / Comp. reg Vdc

VECTOR_G130/G150

Modificabile: U, T	**Calcolato:** CALC_MOD_CON	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** DDS, p0180	**Schema logico:** 6320
Gruppo Par.: Funzioni	**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 proporzionale per il regolatore Vdc (regolatore per la tensione del circuito intermedio).

Nota: Il fattore di guadagno è proporzionale alla capacità del circuito intermedio. Il parametro viene preimpostato a un valore che si adatta in modo ottimale alla capacità del singolo Motor Module. Le capacità delle restanti parti di potenza collegate al circuito intermedio possono essere considerate grazie al fattore dinamico (p1287 o p1283).

p1291[0...n] Regolatore Vdc, tempo dell'azione integratrice (V/f) / Tn reg Vdc

VECTOR_G130/G150

Modificabile: U, T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** DDS, p0180	**Schema logico:** 6320
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]	40 [ms]

Descrizione: Impostazione del tempo dell'azione integratrice per il regolatore Vdc (regolatore della tensione di circuito intermedio).

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p1292[0...n] Regolatore Vdc, tempo di anticipo (V/f) / T antic. reg. Vdc

VECTOR_G130/G150

Modificabile: U, T	**Calcolato:** CALC_MOD_CON	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** DDS, p0180	**Schema logico:** 6320
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]	10 [ms]

Descrizione: Impostazione della costante del tempo di anticipo per il regolatore Vdc (regolatore della tensione del circuito intermedio).

p1293[0...n] Regolatore Vdc min, limite di uscita (V/f) / Vdc_min limite usc

VECTOR_G130/G150

Modificabile: U, T	**Calcolato:** CALC_MOD_CON	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** DDS, p0180	**Schema logico:** 6320
Gruppo Par.: Funzioni	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
0.00 [Hz]	600.00 [Hz]	10.00 [Hz]

Descrizione: Impostazione della limitazione di uscita per il regolatore Vdc_min (regolatore per sottotensione del circuito intermedio).

p1294 Regolatore Vdc_max, acquisizione automatica livello ON (V/f) / Reg.liv max Vdc

VECTOR_G130/G150

Modificabile: U, T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
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: Attiva/disattiva l'acquisizione automatica del livello d'inserzione per il regolatore Vdc_max. Con l'acquisizione disattivata, la soglia di intervento r1282 per il regolatore Vdc_max viene determinata dalla tensione di collegamento parametrizzata p0210.

Valore:
0: Rilevamento automatico bloccato
1: Rilevamento automatico abilitato

p1295[0...n] Regolatore Vdc_min, soglia temporale (V/f) / Oscill. t min Vdc

VECTOR_G130/G150

Modificabile: U, T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** DDS, p0180	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: Funzioni	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
0.000 [s]	10000.000 [s]	0.000 [s]

Descrizione: Impostazione della soglia temporale per il regolatore Vdc_min (bufferizzazione cinetica). Il superamento verso l'alto dà luogo all'emissione di un errore parametrizzabile secondo una reazione desiderata.

Requisito: p1296 = 1.

Attenzione: Se è impostata una soglia temporale, dovrebbe essere attivato anche il regolatore Vdc_max (p1280 = 3), in modo che l'azionamento non si disinserisca con sovratensione all'uscita dalla regolazione Vdc_min, a causa del superamento dei tempi, e in caso di reazione di errore OFF3. È anche possibile aumentare il tempo di decelerazione OFF3 p1135.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p1296[0...n] Regolatore Vdc_min, reazione (bufferizzazione cinetica) (V/f) / Reaz min Vdc

VECTOR_G130/G150

Modificabile: U, T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: Integer16	**Indice dinamico:** DDS, p0180	**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 della reazione per il regolatore Vdc_min (bufferizzazione cinetica).

Valore:
0: Supporto Vdc fino a sottotensione, n<p1297 -> F07405
1: Supp.Vdc fino a sottotens., n<p1297 -> F07405, t>p1295 -> F07406

Nota: Per p1296 = 1:

in p1135 si deve immettere una rampa di arresto veloce diversa da zero affinché non si verifichi una disinserzione per sovracorrente quando compare l'errore F07406.

p1297[0...n] Regolatore Vdc_min, soglia di numero di giri (V/f) / Oscill. n min Vdc

VECTOR_G130/G150

Modificabile: U, T	**Calcolato:** CALC_MOD_ALL	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** DDS, p0180	**Schema logico:** -
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]	50.00 [1/min]

Descrizione: Impostazione della soglia di numero di giri per il regolatore Vdc_min (bufferizzazione cinetica).

Il superamento verso il basso dà luogo all'emissione di un errore parametrizzabile secondo una reazione desiderata.

r1298 CO: Regolatore Vdc, uscita (V/f) / Usc. reg Vdc

VECTOR_G130/G150

Modificabile: -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 6320
Gruppo Par.: Funzioni	**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 dell'uscita corrente del regolatore Vdc (regolatore della tensione del circuito intermedio).

p1300[0...n] Modalità operativa di controllo/regolazione / Modo op. ctrl/reg.

VECTOR_G130/G150

Modificabile: C2(1), T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 2
Tipo di dati: Integer16	**Indice dinamico:** DDS, p0180	**Schema logico:** 1690, 6300, 6310, 6320
Gruppo Par.: Controllo V/f	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
0	19	0

Descrizione: Impostazione del tipo di controllo V/f dell'azionamento.

Valore:
0: Controllo V/f con caratteristica multilineare
1: Controllo V/f con caratteristica lineare e FCC
2: Controllo V/f con caratteristica parabolica
3: Controllo V/f con caratteristica parametrizzabile
4: Controllo V/f con caratteristica lineare ed ECO
5: Controllo V/f per azion. con frequenza precisa (settore tessile)
6: Controllo V/f per azionamento con frequenza precisa e FCC
7: Controllo V/f per caratteristica parabolica ed ECO
15: Funzionamento con resistenza di frenatura
19: Controllo V/f con valore di riferimento tensione indipendente

Raccomand.: Per i motori sincroni si consiglia di utilizzare i modi operativi della regolazione vettoriale.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Dipendenza: Se si lavora con tensioni di allacciamento ridotte (p0212.0 = 1), come modo operativo si può impostare il controllo V/f con riferimento di corrente indipendente (p1300 = 19).

p1300 = 15 (funzionamento con resistenza di frenatura) può venire inserito/disinserito solo durante la messa in servizio rapida (p0010 = 1). Questo modo di funzionamento è possibile solo per le parti di potenza Chassis (DC/AC Motor Module).

Attenzione: Nelle modalità di controllo V/f con modo Eco (p1300 = 4, 7) è necessaria una compensazione attiva dello scorrimento. La scalatura della compensazione dello scorrimento (p1335) va impostata in modo tale da compensare completamente lo scorrimento (in genere al 100 %).

La modalità Eco agisce solo nel funzionamento stazionario e con generatore di rampa non bypassato. In caso di valori di riferimento analogici si dovrà eventualmente aumentare la tolleranza del generatore di rampa per p1148 (accelerazione e decelerazione attiva) al fine di segnalare lo stato stazionario in modo sicuro.

Nota: Con i modi operativi di comando p1300 = 5 e 6 la compensazione dello scorrimento p1335 e lo smorzamento della risonanza p1338 vengono disattivati internamente per poter impostare esattamente la frequenza di uscita.

Con i modi operativi di comando p1300 = 4 e 7 (Eco-Mode), con un punto di lavoro costante il rendimento viene ottimizzato tramite le variazioni della tensione.

Il modo operativo di comando non è modificabile durante il funzionamento (abilitazione degli impulsi) tramite una commutazione del set di dati dell'azionamento.

p1300[0...n] Modalità operativa di controllo/regolazione / Modo op. ctrl/reg.

VECTOR_G130/G150 (n/M)	**Modificabile:** C2(1), T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 2
	Tipo di dati: Integer16	**Indice dinamico:** DDS, p0180	**Schema logico:** 1690, 1700, 6300, 8012
	Gruppo Par.: Controllo V/f	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
	Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
	Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
	0	23	20

Descrizione: Impostazione del tipo di controllo o regolazione di un azionamento.

Valore:
0: Controllo V/f con caratteristica multilineare
1: Controllo V/f con caratteristica lineare e FCC
2: Controllo V/f con caratteristica parabolica
3: Controllo V/f con caratteristica parametrizzabile
4: Controllo V/f con caratteristica lineare ed ECO
5: Controllo V/f per azion. con frequenza precisa (settore tessile)
6: Controllo V/f per azionamento con frequenza precisa e FCC
7: Controllo V/f per caratteristica parabolica ed ECO
18: Controllo I/f con corrente fissa
19: Controllo V/f con valore di riferimento tensione indipendente
20: Regolazione del numero di giri (senza encoder)
21: Regolazione del numero di giri (con encoder)
22: Regolazione di coppia (senza encoder)
23: Regolazione della coppia (con encoder)

Raccomand.: Per i motori sincroni si consiglia di utilizzare i modi operativi della regolazione vettoriale.

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).

Si può selezionare una regolazione di velocità o di coppia solo se come modo operativo è stata selezionata la regolazione di numero di giri/coppia (p0108.2).

Senza l'immissione del numero di giri nominale del motore (p0311) è possibile solo il funzionamento con curva caratteristica V/f.

Un motore a riluttanza può funzionare solo con un tipo di controllo V/f (p1300 < 20).

La regolazione senza encoder nei motori sincroni ad eccitazione esterna è possibile solo con un'unità VSM (vedere p0150, p0151).

Vedi anche: p0108, r0108, p0300, p0311, p0400, p1501

Attenzione: Nelle modalità di controllo V/f con modo Eco (p1300 = 4, 7) è necessaria una compensazione attiva dello scorrimento. La scalatura della compensazione dello scorrimento (p1335) va impostata in modo tale da compensare completamente lo scorrimento (in genere al 100 %).

La modalità Eco agisce solo nel funzionamento stazionario e con generatore di rampa non bypassato. In caso di valori di riferimento analogici si dovrà eventualmente aumentare la tolleranza del generatore di rampa per p1148 (accelerazione e decelerazione attiva) al fine di segnalare lo stato stazionario in modo sicuro.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

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.

Con i modi operativi di comando p1300 = 5 e 6 (settore tessile) la compensazione dello scorrimento p1335, lo smorzamento della risonanza p1338 e il regolatore di frequenza Imax vengono disattivati internamente per poter impostare esattamente la frequenza di uscita. Il regolatore di frequenza Imax resta attivato.

Con i modi operativi di comando p1300 = 4 e 7 (Eco-Mode), con un punto di lavoro costante il rendimento viene ottimizzato tramite le variazioni della tensione.

I motori sincroni ad eccitazione esterna possono funzionare solo nei modi operativi p1300 = 20, 21 e 23, nonché per scopi diagnostici nei modi operativi p1300 = 0, 3 e 18. Nel controllo I/f (p1300 = 18) si può impostare l'ampiezza della corrente con p1609. Sia nel controllo V/f che in quello I/f la macchina sincrona ad eccitazione esterna può essere caricata solo leggermente perché manca un calcolo della corrente di eccitazione in funzione del carico.

Durante il funzionamento (abilitazione degli impulsi) la modalità di controllo, di regolazione e di funzionamento non è modificabile tramite una commutazione del set di dati dell'azionamento.

p1300 viene preassegnato in funzione di r0108.2 e p0187.

p1302[0...n] Controllo V/f, configurazione / Configurazione V/f

VECTOR_G130/G150

Modificabile: T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: Unsigned16	**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**
-	-	0000 bin

Descrizione: Impostazione della configurazione per il controllo V/f.

Campo di bit:

Bit	Nome del segnale	Segnale 1	Segnale 0	FP
00	U_uscita, angolo iniziale zero	Sì	No	-
01	Considerare il segno della tensione di riferimento	Sì	No	-

Nota: Per bit 00:

Con il bit impostato e con l'abilitazione degli impulsi si inizia sempre con un angolo di riferimento zero. Ciò riguarda anche l'angolo di riferimento in caso di frenatura in corrente continua (p1231).

Per bit 01:

Con il bit impostato e controllo V/f con valore di riferimento indipendente della tensione (p1300 = 19) e tensioni di riferimento negative all'ingresso di p1330, l'angolo di riferimento viene ruotato di 180 gradi e in questo modo viene realizzata una tensione di uscita negativa. L'aumento di tensione risulta inefficace (p1310, p1311).

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p1310[0...n] Aumento di tensione permanente / Aumento perm. U

VECTOR_G130/G150

Modificabile: U, T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 2
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** DDS, p0180	**Schema logico:** 1690, 6300
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 [%]	250.0 [%]	50.0 [%]

Descrizione: Definisce l'aumento di tensione in [%] con riferimento alla corrente nominale del motore (p0305).

L'entità dell'aumento di tensione permanente è inversamente proporzionale alla frequenza, per cui alla frequenza nominale del motore è applicata la tensione nominale del motore.

L'entità dell'aumento in Volt a frequenza zero è definita come segue:

Boost di tensione [V] = 1.732 x p0305 (corrente nominale del motore [A]) x p0395 (resistenza statore/parte primaria [Ohm]) x p1310 (boost di tensione permanente [%]) / 100%

In caso di frequenze di uscita basse, è presente solo una bassa tensione di uscita per il mantenimento del flusso del motore. La tensione di uscita può tuttavia essere troppo esigua per svolgere i seguenti compiti:

- Rimagnetizzare il motore asincrono.
- Mantenere il carico.
- Compensare le perdite nel sistema.

La tensione di uscita può perciò essere aumentata con p1310.

Il boost di tensione può essere applicato con una curva caratteristica V/f lineare o quadratica.

Dipendenza: Il limite di corrente p0640 limita l'aumento.

Il boost di tensione permanente (p1310) non ha effetto con la regolazione vettoriale perché il convertitore imposta autonomamente le condizioni operative ottimali.

Vedi anche: p1300, p1311, p1312, r1315

Attenzione: I boost di tensione aumentano il riscaldamento del motore (in particolare da fermo).

Nota: Il boost di tensione agisce solo in caso di controllo V/f (p1300).

I valori di aumento vengono combinati quando il boost di tensione permanente (p1310) viene utilizzato insieme ad altri parametri di aumento (aumento di accelerazione (p1311), aumento di tensione per l'avvio (p1312)).

A questi parametri vengono tuttavia assegnate le seguenti priorità: p1310 > p1311, p1312

p1311[0...n] Aumento di tensione all'accelerazione / Aumento acceler. U

VECTOR_G130/G150

Modificabile: U, T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 2
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** DDS, p0180	**Schema logico:** 1690, 6300
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 [%]	250.0 [%]	0.0 [%]

Descrizione: p1311 provoca solo un aumento di tensione all'avviamento e genera una coppia supplementare per l'accelerazione.

Il boost di tensione avviene come aumento del valore di riferimento e scompare non appena il valore di riferimento viene raggiunto. L'aumento e la diminuzione della tensione vengono livellati.

L'entità dell'aumento in Volt a frequenza zero è definita come segue:

Boost di tensione [V] = 1.732 * p0305 (corrente nominale del motore [A]) x p0395 (resistenza statore/parte primaria [Ohm]) x p1311 (boost di tensione per accelerazione [%]) / 100 %

Dipendenza: Il limite di corrente p0640 limita l'aumento.

Vedi anche: p1300, p1310, p1312, r1315

Attenzione: Il boost di tensione causa un maggiore riscaldamento del motore.

Nota: Il boost di tensione durante l'accelerazione può migliorare la reazione a piccole modifiche positive del valore di riferimento.

Priorità dei boost di tensione: vedere p1310

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p1312[0...n] Aumento di tensione all'avviamento / Aumento_U avvio

VECTOR_G130/G150

Modificabile: U, T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 2
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** DDS, p0180	**Schema logico:** 1690, 6300
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 [%]	250.0 [%]	0.0 [%]

Descrizione: Impostazione per un ulteriore aumento di tensione all'avviamento, ma solo per il primo processo di accelerazione.

Il boost di tensione avviene come aumento del valore di riferimento e scompare non appena il valore di riferimento viene raggiunto. L'aumento e la diminuzione della tensione vengono livellati.

Dipendenza: Il limite di corrente p0640 limita l'aumento.

Vedi anche: p1300, p1310, p1311, r1315

Attenzione: Il boost di tensione causa un maggiore riscaldamento del motore.

Nota: Il boost di tensione durante l'accelerazione può migliorare la reazione a piccole modifiche positive del valore di riferimento.

Priorità dei boost di tensione: vedere p1310

r1315 Aumento di tensione totale / Aumento ric. U

VECTOR_G130/G150

Modificabile: -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 6300
Gruppo Par.: Controllo V/f	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** p2001	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
- [Veff]	- [Veff]	- [Veff]

Descrizione: Visualizzazione dell'aumento di tensione totale risultante in Volt.

r1315 = p1310 + p1311 + p1312

Dipendenza: Vedi anche: p1310, p1311, p1312

p1320[0...n] Controllo V/f, curva caratteristica programmabile, frequenza 1 / Curva caratt.Vf f1

VECTOR_G130/G150

Modificabile: U, T	**Calcolato:** CALC_MOD_ALL	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** DDS, p0180	**Schema logico:** 6300
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]	0.00 [Hz]

Descrizione: La curva caratteristica programmabile per il controllo V/f viene specificata con 4 punti e 0 Hz/p1310.

Questo parametro imposta la frequenza del primo punto della curva caratteristica.

Dipendenza: Selezione della curva caratteristica liberamente programmabile tramite p1300 = 3.

Per i valori di frequenza vale quanto segue: p1320 <= p1322 <= p1324 <= p1326. In caso contrario si avanza secondo una curva caratteristica standard, che contiene il punto nominale del motore.

Vedi anche: p1300, p1310, p1311, p1321, p1322, p1323, p1324, p1325, p1326, p1327

Nota: Tra i punti 0 Hz / p1310, p1320 / p1321 ... p1326 / p1327 viene eseguita un'interpolazione lineare.

Il boost di tensione durante l'accelerazione (p1311) viene usato anche sulla caratteristica V/f liberamente programmabile.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p1321[0...n] Controllo V/f, curva caratteristica programmabile, tensione 1 / Caratterist. Vf U1

VECTOR_G130/G150

Modificabile: U, T	**Calcolato:** CALC_MOD_ALL	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** DDS, p0180	**Schema logico:** 6300
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 programmabile per il controllo V/f viene specificata con 4 punti e 0 Hz/p1310.
Questo parametro imposta la tensione del primo punto della curva caratteristica.

Dipendenza: Selezione della curva caratteristica liberamente programmabile tramite p1300 = 3.
Vedi anche: p1310, p1311, p1320, p1322, p1323, p1324, p1325, p1326, p1327

Nota: Tra i punti 0 Hz / p1310, p1320 / p1321 ... p1326 / p1327 viene eseguita un'interpolazione lineare.
Il boost di tensione durante l'accelerazione (p1311) viene usato anche sulla caratteristica V/f liberamente programmabile.

p1322[0...n] Controllo V/f, curva caratteristica programmabile, frequenza 2 / Caratterist. Vf f2

VECTOR_G130/G150

Modificabile: U, T	**Calcolato:** CALC_MOD_ALL	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** DDS, p0180	**Schema logico:** 6300
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]	0.00 [Hz]

Descrizione: La curva caratteristica programmabile per il controllo V/f viene specificata con 4 punti e 0 Hz/p1310.
Questo parametro imposta la frequenza del secondo punto della curva caratteristica.

Dipendenza: Per i valori di frequenza vale quanto segue: p1320 <= p1322 <= p1324 <= p1326. In caso contrario si avanza secondo una curva caratteristica standard, che contiene il punto nominale del motore.
Vedi anche: p1310, p1311, p1320, p1321, p1323, p1324, p1325, p1326, p1327

p1323[0...n] Controllo V/f, curva caratteristica programmabile, tensione 2 / Caratterist. Vf U2

VECTOR_G130/G150

Modificabile: U, T	**Calcolato:** CALC_MOD_ALL	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** DDS, p0180	**Schema logico:** 6300
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 programmabile per il controllo V/f viene specificata con 4 punti e 0 Hz/p1310.
Questo parametro imposta la tensione del secondo punto della curva caratteristica.

Dipendenza: Vedi anche: p1310, p1311, p1320, p1321, p1322, p1324, p1325, p1326, p1327

p1324[0...n] Controllo V/f, curva caratteristica programmabile, frequenza 3 / Caratterist. Vf f3

VECTOR_G130/G150

Modificabile: U, T	**Calcolato:** CALC_MOD_ALL	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** DDS, p0180	**Schema logico:** 6300
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]	0.00 [Hz]

Descrizione: La curva caratteristica programmabile per il controllo V/f viene specificata con 4 punti e 0 Hz/p1310.
Questo parametro imposta la frequenza del terzo punto della curva caratteristica.

Dipendenza: Per i valori di frequenza vale quanto segue: p1320 <= p1322 <= p1324 <= p1326. In caso contrario si avanza secondo una curva caratteristica standard, che contiene il punto nominale del motore.
Vedi anche: p1310, p1311, p1320, p1321, p1322, p1323, p1325, p1326, p1327

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p1325[0...n] Controllo V/f, curva caratteristica programmabile, tensione 3 / Caratterist. Vf U3

VECTOR_G130/G150

Modificabile: U, T	**Calcolato:** CALC_MOD_ALL	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** DDS, p0180	**Schema logico:** 6300
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 programmabile per il controllo V/f viene specificata con 4 punti e 0 Hz/p1310.
Questo parametro imposta la tensione del terzo punto della curva caratteristica.

Dipendenza: Vedi anche: p1310, p1311, p1320, p1321, p1322, p1323, p1324, p1326, p1327

p1326[0...n] Controllo V/f, curva caratteristica programmabile, frequenza 4 / Caratterist. Vf f4

VECTOR_G130/G150

Modificabile: U, T	**Calcolato:** CALC_MOD_REG	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** DDS, p0180	**Schema logico:** 6300
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 programmabile per il controllo V/f viene specificata con 4 punti e 0 Hz/p1310.
Questo parametro imposta la frequenza del quarto punto della curva caratteristica.

Dipendenza: Selezione della curva caratteristica liberamente programmabile tramite p1300 = 3.
Per i valori di frequenza vale quanto segue:
p1320 <= p1322 <= p1324 <= p1326
In caso contrario si avanza secondo una curva caratteristica standard, che contiene il punto nominale del motore.
Vedi anche: p1310, p1311, p1320, p1321, p1322, p1323, p1324, p1325, p1327

Nota: Tra i punti 0 Hz / p1310, p1320 / p1321 ... p1326 / p1327 viene eseguita un'interpolazione lineare. In caso di frequenze di uscita superiori a p1326 la curva caratteristica viene estrapolata dal passo tra i punti della curva caratteristica p1324/p1325 e p1326/p1327.
Il boost di tensione durante l'accelerazione (p1311) viene usato anche sulla caratteristica V/f liberamente programmabile.

p1327[0...n] Controllo V/f, curva caratteristica programmabile, tensione 4 / Caratterist. Vf U4

VECTOR_G130/G150

Modificabile: U, T	**Calcolato:** CALC_MOD_REG	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** DDS, p0180	**Schema logico:** 6300
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 programmabile per il controllo V/f viene specificata con 4 punti e 0 Hz/p1310.
Questo parametro imposta la tensione del quarto punto della curva caratteristica.

Dipendenza: Selezione della curva caratteristica liberamente programmabile tramite p1300 = 3.
Vedi anche: p1310, p1311, p1320, p1321, p1322, p1323, p1324, p1325, p1326

Nota: Tra i punti 0 Hz / p1310, p1320 / p1321 ... p1326 / p1327 viene eseguita un'interpolazione lineare.
Il boost di tensione durante l'accelerazione (p1311) viene usato anche sulla caratteristica V/f liberamente programmabile.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p1330[0...n] CI: Controllo V/f, valore di riferimento di tensione, indipendente / Vf U_non indip

VECTOR_G130/G150

Modificabile: T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: Unsigned32 / FloatingPoint32	**Indice dinamico:** CDS, p0170	**Schema logico:** 6300
Gruppo Par.: Controllo V/f	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** p2001	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
-	-	0

Descrizione: Impostazione della sorgente del segnale per il valore di riferimento di tensione nel controllo V/f con valore di riferimento di tensione indipendente (p1300 = 19).

Dipendenza: Selezione del controllo V/f con valore di riferimento di tensione indipendente tramite p1300 = 19.
Vedi anche: p1300

p1333[0...n] Controllo V/f frequenza iniziale FCC / V/f FCC f_Start

VECTOR_G130/G150

Modificabile: U, T	**Calcolato:** CALC_MOD_ALL	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** DDS, p0180	**Schema logico:** 6310
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]	0.00 [Hz]

Descrizione: Impostazione della frequenza iniziale con cui viene attivato FCC (Flux-Current-Control).

Dipendenza: Deve essere impostato il modo operativo corrispondente (p1300 = 1, 6).

Avvertenza: Un valore troppo piccolo può causare instabilità.

Nota: Con p1333 = 0 Hz la frequenza iniziale FCC viene impostata automaticamente al 6 % della frequenza nominale del motore.

p1334[0...n] Controllo V/f frequenza iniziale compensazione scorrimento / Start comp. scorr.

VECTOR_G130/G150

Modificabile: U, T	**Calcolato:** CALC_MOD_ALL	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** DDS, p0180	**Schema logico:** 6310
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]	0.00 [Hz]

Descrizione: Impostazione della frequenza iniziale della compensazione dello scorrimento.

Nota: Con p1334 = 0 Hz la frequenza iniziale della compensazione di scorrimento viene impostata automaticamente al 6 % della frequenza nominale del motore.

p1335[0...n] Compensazione dello scorrimento, scalatura / Comp.scorrim.scal.

VECTOR_G130/G150

Modificabile: U, T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 2
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** DDS, p0180	**Schema logico:** 1690, 6310
Gruppo Par.: Controllo V/f	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: PEM, REL	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
0.0 [%]	600.0 [%]	0.0 [%]

Descrizione: Impostazione del valore di riferimento della compensazione dello scorrimento in [%] riferita a r0330 (scorrimento nominale del motore).
p1335 = 0.0 %: Compensazione dello scorrimento disattivata.
p1335 = 100.0 %: Lo scorrimento è completamente compensato.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Dipendenza: Per ottenere un'esatta compensazione dello scorrimento con p1335 = 100 % occorre che i parametri del motore (p0350 ... p0360) siano esatti.

Se i parametri del motore non si conoscono con esattezza, è possibile ottenere una esatta compensazione anche modificando p1335.

Nei modi operativi V/f con ottimizzazione Eco (4 e 7) è necessario attivare la compensazione dello scorrimento per garantire un funzionamento corretto.

Nota: La compensazione dello scorrimento fa sì che il numero di giri del motore venga mantenuto costante indipendentemente dal carico. La riduzione del numero di giri del motore a carico in aumento è una caratteristica tipica dei motori asincroni.

Nei motori sincroni questo effetto non si manifesta e il parametro è inefficace.

Con i modi operativi di comando p1300 = 5 e 6 (settore tessile) la compensazione dello scorrimento viene disattivata internamente per poter impostare esattamente la frequenza di uscita.

Se si modifica p1335 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 p1335 sono cambiati con i parametri impostati nella messa in servizio (ad es. p0300).

p1336[0...n] Compensazione dello scorrimento, valore limite / Val. lim.comp.sc.

VECTOR_G130/G150

Modificabile: U, T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 2
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** DDS, p0180	**Schema logico:** 6310
Gruppo Par.: Controllo V/f	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: PEM, REL	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
0.00 [%]	600.00 [%]	250.00 [%]

Descrizione: Impostazione del valore limite della compensazione dello scorrimento in [%] riferita a r0330 (scorrimento nominale del motore).

r1337 CO: Compensazione dello scorrimento, valore attuale / Val.r. comp.scor

VECTOR_G130/G150

Modificabile: -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 6310
Gruppo Par.: Controllo V/f	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: PEM, REL	**Normalizzazione:** PERCENT	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
- [%]	- [%]	- [%]

Descrizione: Visualizzazione dello slittamento effettivo compensato in [%] rispetto a r0330 (scorrimento nominale del motore).

Dipendenza: p1335 > 0 %: Compensazione dello scorrimento attiva.

Vedi anche: p1335

p1338[0...n] Funzionamento V/f, smorzamento della risonanza, guadagno / FunzVf smorz.ris g

VECTOR_G130/G150

Modificabile: U, T	**Calcolato:** CALC_MOD_CON	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** DDS, p0180	**Schema logico:** 1690, 6310
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	0.00

Descrizione: Impostazione del guadagno per lo smorzamento della risonanza nel controllo V/f.

Dipendenza: Vedi anche: p1300, p1339, p1349

Nota: Lo smorzamento della risonanza attenua le oscillazioni della corrente attiva che si verificano spesso nel funzionamento a vuoto.

Lo smorzamento della risonanza è attivo in un intervallo pari a circa il 5 ... 90 % della frequenza nominale del motore (p0310), ma può essere al massimo di 45 Hz.

Con i modi operativi di comando p1300 = 5 e 6 (settore tessile) lo smorzamento della risonanza viene disattivato internamente per poter impostare esattamente la frequenza di uscita.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p1339[0...n] Funzionamento V/f, smorzamento risonanza, costante tempo filtro / Smorz.T res.Vf

VECTOR_G130/G150	**Modificabile:** U, T	**Calcolato:** CALC_MOD_CON	**Livello di accesso:** 3
	Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** DDS, p0180	**Schema logico:** 6310
	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.

Dipendenza: Vedi anche: p1300, p1338, p1349

p1340[0...n] Regolatore di frequenza I_max, guadagno proporzionale / Comp.reg max I

VECTOR_G130/G150	**Modificabile:** U, T	**Calcolato:** CALC_MOD_CON	**Livello di accesso:** 3
	Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** DDS, p0180	**Schema logico:** 1690
	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	0.500	0.000

Descrizione: Impostazione del guadagno proporzionale del regolatore di tensione I_max.

Il regolatore di tensione I_max diminuisce la corrente di uscita del convertitore nel caso in cui venga superata la corrente massima (r0067).

Nelle modalità operative V/f (p1300), per ogni regolazione I_max viene impiegato un regolatore che agisce sulla frequenza di uscita e uno che agisce sulla tensione di uscita. Il regolatore di frequenza riduce la corrente, riducendo la frequenza di uscita del convertitore. La riduzione è eseguita fino al raggiungimento di una frequenza minima (scorrimento nominale doppio). Se la condizione di sovracorrente non può essere eliminata attraverso questi accorgimenti, viene ridotta la tensione di uscita del convertitore con l'ausilio del regolatore di tensione I_max. Se la condizione di sovracorrente non è più presente, si verifica un'accelerazione sulla rampa impostata da p1120 (tempo di accelerazione).

Dipendenza: Nelle modalità operative V/f (p1300) per le applicazioni tessili e con un valore di riferimento di tensione esterno, viene impiegato solo il regolatore di tensione I_max.

Attenzione: Quando si disattiva il regolatore I_max, occorre tenere presente quanto segue:

La corrente di uscita non viene più ridotta quando viene superata la corrente massima (r0067), ma vengono generati avvisi di sovracorrente. In caso di superamento dei limiti di sovracorrente (r0209), l'azionamento viene disinserito.

Nota: Il regolatore di limitazione I_max diventa inefficace quando viene disattivato il generatore di rampa con p1122 = 1.

p1341 = 0: Regolatore di frequenza I_max disattivato e regolatore di tensione I_max attivato per tutti i numeri di giri.

p1341[0...n] Tempo integrale regolatore di frequenza I_max. / Tn reg max I

VECTOR_G130/G150	**Modificabile:** U, T	**Calcolato:** CALC_MOD_CON	**Livello di accesso:** 3
	Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** DDS, p0180	**Schema logico:** 1690
	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]	50.000 [s]	0.300 [s]

Descrizione: Impostazione del tempo di integrazione per il regolatore di frequenza I_max.

Dipendenza: Vedi anche: p1340

Nota: Con p1341 = 0 viene disattivato il regolatore del limite di corrente con intervento sulla frequenza e resta attivo solo il regolatore del limite di corrente con intervento sulla tensione di uscita (p1345, p1346).

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

r1343 CO: Regolatore I_max, uscita di frequenza / Usc._ f reg max I

VECTOR_G130/G150	**Modificabile:** -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
	Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 1690
	Gruppo Par.: Controllo V/f	**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 limite di frequenza effettivo.

Dipendenza: Vedi anche: p1340

r1344 Regolatore I_max, uscita di tensione / Usc._ U reg max I

VECTOR_G130/G150	**Modificabile:** -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
	Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 1690
	Gruppo Par.: Controllo V/f	**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 dell'entità di tensione di cui viene ridotta la tensione di uscita del convertitore.

Dipendenza: Vedi anche: p1340

p1345[0...n] Regolatore di tensione I_max, guadagno proporzionale / Comp. reg. U max.I

VECTOR_G130/G150	**Modificabile:** U, T	**Calcolato:** CALC_MOD_CON	**Livello di accesso:** 3
	Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** DDS, p0180	**Schema logico:** 1690
	Gruppo Par.: Controllo V/f	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
	Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
	Min 0.000	**Max** 100000.000	**Impostazione di fabbrica** 0.000

Descrizione: Impostazione della guadagno proporzionale per il regolatore di tensione I_max.

Dipendenza: Vedi anche: p1340

Nota: Le impostazioni del regolatore vengono utilizzate anche nel regolatore di corrente della frenatura in corrente continua (vedere p1232).

p1346[0...n] Tempo integrale regolatore di tensione I_max. / Tn reg U max I

VECTOR_G130/G150	**Modificabile:** U, T	**Calcolato:** CALC_MOD_CON	**Livello di accesso:** 3
	Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** DDS, p0180	**Schema logico:** 1690
	Gruppo Par.: Controllo V/f	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
	Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
	Min 0.000 [s]	**Max** 50.000 [s]	**Impostazione di fabbrica** 0.030 [s]

Descrizione: Impostazione della costante del tempo di integrazione per il regolatore di tensione I_max.

Dipendenza: Vedi anche: p1340

Nota: p1346 = 0: Tempo azione integratrice del regolatore di tensione I_max disattivato.

Le impostazioni del regolatore vengono utilizzate anche nel regolatore di corrente della frenatura in corrente continua (vedere p1232).

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

r1348 CO: Controllo V/f - valore attuale fattore Eco / V/f val. att. Eco

VECTOR_G130/G150	**Modificabile:** -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 4
	Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 6300
	Gruppo Par.: Controllo V/f	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
	Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** PERCENT	**Lista esperti:** 1
	Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
	- [%]	- [%]	- [%]

Descrizione: Indicazione del fattore Economic calcolato per l'ottimizzazione del consumo del motore.

Dipendenza: Vedi anche: p1335

Nota: Questo valore viene calcolato solo per i modi operativi con Economic (p1300 = 4, 7).

p1349[0...n] Funzionam. V/f, smorzamento della risonanza, frequenza massima / Vf smor.ris. f_max

VECTOR_G130/G150	**Modificabile:** U, T	**Calcolato:** CALC_MOD_ALL	**Livello di accesso:** 3
	Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** DDS, p0180	**Schema logico:** 6310
	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]	0.00 [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: Con p1349 = 0 il limite di commutazione viene impostato automaticamente al 95 % della frequenza nominale del motore, al massimo comunque a 45 Hz.

p1350[0...n] Avvio dolce / Avvio dolce

VECTOR_G130/G150	**Modificabile:** U, T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
	Tipo di dati: Integer16	**Indice dinamico:** DDS, p0180	**Schema logico:** 1690
	Gruppo Par.: Controllo V/f	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
	Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
	Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
	0	1	0

Descrizione: L'impostazione prevede, alternativamente, un aumento di tensione costante durante la fase di magnetizzazione (p1350 = 1, ON) oppure un passaggio direttamente all'aumento di tensione (p1350 = 0, OFF).

Valore:
0: Off
1: On

Nota: Le impostazioni per questo parametro presentano i seguenti vantaggi e svantaggi:
0 = off (aumento di tensione diretto)
Vantaggio: Il flusso viene costruito rapidamente -> la coppia è rapidamente disponibile
Svantaggio: il motore può muoversi durante la rimagnetizzazione
1 = on (struttura della tensione costante)
Vantaggio: Il movimento del motore è meno probabile
Svantaggio: Il flusso viene costruito più lentamente -> la coppia è disponibile più tardi

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p1351[0...n] CO: Freno di stazionamento motore, frequenza iniziale / Freno f_iniziale

VECTOR_G130/G150

Modificabile: U, T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** DDS, p0180	**Schema logico:** 6310
Gruppo Par.: Controllo V/f	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: REL	**Normalizzazione:** PERCENT	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
-300.00 [%]	300.00 [%]	0.00 [%]

Descrizione: Impostazione del valore di impostazione della frequenza all'uscita della compensazione dello scorrimento nell'avviamento con freno di stazionamento motore.

Dipendenza: Se si imposta p1351 > 0 viene attivata automaticamente la compensazione dello scorrimento (p1335 = 100 %).

Attenzione: Un'interconnessione BICO su un parametro che appartiene a un set di dati dell'azionamento agisce sempre sul set di dati attivo.

Nota: Un valore del 100 % corrisponde allo scorrimento nominale del motore (r0330).

p1356[0...n] CI: Valore di riferimento angolare controllo V/f / Valore rif.ang.V/f

VECTOR_G130/G150

Modificabile: U, T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: Unsigned32 / FloatingPoint32	**Indice dinamico:** CDS, p0170	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: Controllo V/f	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** p2005	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
-	-	0

Descrizione: Impostazione della sorgente del segnale per la formazione della differenza angolare per il controllo V/f.

p1358[0...n] Angolo attuale simmetrizzazione differenza angolare / Angolo att. simm.

VECTOR_G130/G150

Modificabile: U, T	**Calcolato:** -	**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	1	0

Descrizione: Impostazione del tempo morto per la simmetrizzazione del valore attuale dell'angolo per la formazione della differenza angolare.

Il moltiplicatore impostato si riferisce al clock del regolatore di corrente (tempo morto = p1358 * p0115[0]).

r1359 CO: Differenza angolare / Differenza angol.

VECTOR_G130/G150

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

Descrizione: Visualizzazione dell'uscita della formazione della differenza angolare.

Nota: Viene visualizzata la differenza tra l'angolo di riferimento letto in p1356 e l'angolo attuale ritardato con p1358 del controllo V/f.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p1360 Chopper di frenatura, resistenza di frenatura fredda / Ch_fren r_fren fr

VECTOR_G130/G150

Modificabile: U, T	**Calcolato:** CALC_MOD_ALL	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** -	**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 [Ohm]	10.000 [Ohm]	0.000 [Ohm]

Descrizione: Impostazione della resistenza di frenatura per il chopper di frenatura.

Dipendenza: Vedi anche: p1362, r1363, p1364
Vedi anche: A06921, F06922

p1362[0...1] Chopper di frenatura, soglia di inserzione / Ch_fren s_ins

VECTOR_G130/G150

Modificabile: U, T	**Calcolato:** CALC_MOD_ALL	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: Unsigned16	**Indice dinamico:** -	**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 [V]	1158 [V]	[0] 0 [V] [1] 60 [V]

Descrizione: Impostazione della soglia di inserzione del chopper di frenatura.
L'isteresi descrive l'intervallo dalla tensione di uscita zero alla tensione massima.

Indice: [0] = Chopper di frenatura, valore di soglia
[1] = Chopper di frenatura, isteresi

Dipendenza: Vedi anche: p1360, r1363, p1364
Vedi anche: A06921, F06922

r1363 CO: Chopper di frenatura, tensione di uscita / Ch_fr t_usc

VECTOR_G130/G150

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

Descrizione: Visualizzazione della tensione di uscita attuale della parte di potenza (Motor Module) nel funzionamento chopper di frenatura

Dipendenza: Vedi anche: p1360, p1362, p1364
Vedi anche: A06921, F06922

p1364 Chopper di frenatura, resistenza, asimmetria / Ch_fren R asimm

VECTOR_G130/G150

Modificabile: U, T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: Controllo V/f	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** PERCENT	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
0.00 [%]	100.00 [%]	25.00 [%]

Descrizione: Impostazione del valore percentuale per il riconoscimento dell'asimmetria nel chopper di frenatura.

Dipendenza: Vedi anche: p1360, p1362, r1363
Vedi anche: F06922

Nota: Zero significa nessun riconoscimento dell'asimmetria.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p1400[0...n] Regolazione del numero di giri, configurazione / Conf. reg n

VECTOR_G130/G150 (n/M)

Modificabile: U, T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 2
Tipo di dati: Unsigned32	**Indice dinamico:** DDS, p0180	**Schema logico:** 6490
Gruppo Par.: Regolazione	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: REL	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
-	-	1000 0000 0010 0001 bin

Descrizione: Impostazione della configurazione per la regolazione di numero di giri.

Campo di bit:

Bit	Nome del segnale	Segnale 1	Segnale 0	FP
00	Adattamento automatico Kp/Tn attivo	Sì	No	6040
01	Congelare regolazione vettoriale senza encoder componente I	Sì	No	6040
02	Sorgente precomando accelerazione	Esterno (p1495)	Interno (n_rif)	6031
03	Modello di riferimento val. rif. numero di giri, componente I	On	Off	6031
05	Adattamento Kp/Tn attivo	Sì	No	6040
06	Adattamento Tn libero attivo	Sì	No	6050
14	Precomando coppia	Sempre attivo	Con abilitaz.n_reg	6060
15	Regolazione vettoriale senza encoder pre-comando numero giri	Sì	No	6030

Nota: Per bit 01:

Con il bit impostato, durante la commutazione al funzionamento controllato viene mantenuta la componente I del regolatore di giri.

p1401[0...n] Regolazione di flusso, configurazione / Config reg flusso

VECTOR_G130/G150 (n/M)

Modificabile: U, T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: Unsigned16	**Indice dinamico:** DDS, p0180	**Schema logico:** 6491
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 1110 bin

Descrizione: Impostazione della configurazione del controllo del valore di riferimento di flusso.

Campo di bit:

Bit	Nome del segnale	Segnale 1	Segnale 0	FP
00	Valore di riferimento flusso, avvio dolce attivo	Sì	No	6722, 6725
01	Differenziazione valore di riferimento flusso attiva	Sì	No	6723, 6726
02	Controllo formazione flusso attivo	Sì	No	6722, 6723, 6725, 6726
03	Caratteristica di flusso dipendente dal carico	Sì	No	6725
04	Regolatore di flusso (ASM con encoder)	Sì	No	-
05	Impressione di flusso (ASM con encoder)	Con commut.modello	Da 30 % n_nom	-
06	Magnetizzazione rapida	Sì	No	6722
07	Precomando limitazione del numero di giri	Sì	No	6640
08	Regolatore limitazione numero giri	Con limiti M	Con limiti I	6640

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Nota: Per bit 00 (solo per motori asincroni)

Durante la magnetizzazione della macchina asincrona, il flusso viene formato inizialmente con una pendenza ridotta. Al termine del tempo di magnetizzazione p0346 viene nuovamente raggiunto il valore di riferimento di flusso p1570.

Per bit 01 (solo per motori asincroni)

Durante la magnetizzazione della macchina asincrona, il flusso viene formato inizialmente con una pendenza ridotta. Al termine del tempo di magnetizzazione p0346 viene nuovamente raggiunto il valore di riferimento di flusso p1570. Con la magnetizzazione rapida selezionata (p1401.6 = 1), viene disattivato l'avviamento dolce interno e visualizzato l'avviso A07416.

Se all'ingresso del campo di deflussaggio si verifica un'ondulazione marcata nel riferimento di corrente che genera il campo (r0075), si può disattivare la differenziazione del flusso. Per accelerazioni rapide questa tecnica risulta tuttavia poco indicata, in quanto il flusso viene generato più lentamente e ciò fa intervenire la limitazione di tensione.

Per bit 02 (solo per motori asincroni)

Il controllo della formazione di flusso è attivo durante la fase di magnetizzazione p0346 della macchina asincrona. Se viene disattivato, verrà impresso un riferimento di corrente costante e il flusso verrà formato in base alla costante di tempo del rotore. Con la magnetizzazione rapida selezionata (p1401.6 = 1) e con il controllo di formazione flusso disattivato, viene visualizzato l'avviso A07416.

Per bit 03:

Il calcolo della caratteristica di flusso in funzione del carico è disponibile solo per motori sincroni ad eccitazione esterna.

Per bit 04 (solo per motori asincroni con encoder):

Il regolatore di flusso non funziona nel campo del modello di corrente e in quello dell'impressione di flusso (vedere p1750.4).

Per bit 05 (solo per motori asincroni con encoder):

Con la commutazione diretta tra modello di corrente e impressione di flusso si può ottenere un funzionamento di regolazione particolarmente robusto. A tal fine si consiglia di inserire il cambio di modello con interrupt periodico (p1750.4 = 1) oppure di aumentare nettamente i limiti di commutazione del modello (p1752 > 0.35 * p0311; p1753 = 5 %).

Per bit 06 (solo per motori asincroni):

La magnetizzazione viene eseguita con la corrente massima (0.9 * r0067). Con l'identificazione della resistenza dello statore attiva (vedere p0621), la magnetizzazione rapida interna viene disattivata e visualizzato l'avviso A07416. Durante il riavviamento al volo su un motore in rotazione (vedere p1200) non viene eseguita nessuna magnetizzazione rapida.

Per bit 07:

Se il numero di giri dell'azionamento supera il limite del numero di giri attivo del limitatore, in caso di aumento dello scostamento il limite di coppia viene ricondotto a zero in modo lineare. In questo modo si riduce la componente integrale del regolatore del numero di giri e di conseguenza la sovraelongazione in caso di sgancio del carico (vedere anche F07901 e p2162).

Per bit 08:

Il regolatore di limitazione del numero di giri imposta la velocità massima aprendo i limiti di coppia fino a quelli di corrente (bit 8 = 0) oppure rispettando i limiti di coppia (bit 8 = 1).

p1402[0...n] Configurazione di regolazione di corrente e modello di motore / Conf. I reg

VECTOR_G130/G150 (n/M)	**Modificabile:** U, T	**Calcolato:** CALC_MOD_REG	**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.: REL	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
	Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
	-	-	0000 0000 0000 0001 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
00	Correzione errore di inseguimento numero di giri attiva	Sì	No	-
02	Adattamento regolatore di corrente attivo	Sì	No	-
08	Commutazione modello corrente / modello tensione con rif. giri	Sì	No	-

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Nota: Per bit 00:

Con il bit impostato viene compensato l'errore di inseguimento del numero di giri che si ricava in base alla costante di tempo di livellamento in p1441.

Per bit 02:

L'adattamento del regolatore di corrente (p0391 ... p0393) viene calcolato solo a bit impostato.

Per bit 08:

Solo per la regolazione senza encoder di motori sincroni ad eccitazione esterna.

r1406.4...15 CO/BO: Parola di comando, regolatore di numero di giri / n_reg parola com.

VECTOR_G130/G150 (n/M)

Modificabile: -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: Unsigned16	**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**
-	-	-

Descrizione: Visualizzazione della parola di comando del regolatore del numero di giri.

Campo di bit:

Bit	Nome del segnale	Segnale 1	Segnale 0	FP
04	Arrestare regolatore numero di giri, componente I	Sì	No	6040
05	Impostazione regolatore numero giri componente I	Sì	No	6040
08	Posizionamento su riscontro fisso	Sì	No	8012
11	Abilit. statismo	Sì	No	6030
12	Regolazione coppia attiva	Sì	No	6060
15	Impostazione componente I regolatore numero giri	Sì	No	-

r1407.0...15 CO/BO: Parola di stato, regolatore di numero di giri / n_reg ZSW

VECTOR_G130/G150 (n/M)

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	6030, 6060, 8010
03	Regolazione numero giri attiva	Sì	No	6040
05	Regolatore numero di giri componente I, arrestato	Sì	No	6040
06	Impostazione regolatore numero di giri componente I	Sì	No	6040
07	Raggiunto il limite di coppia	Sì	No	6060
08	Limite superiore coppia attivo	Sì	No	6060
09	Limite inferiore coppia attivo	Sì	No	6060
10	Statismo abilitato	Sì	No	6030
11	Valore attuale numero di giri limitato	Sì	No	6030
12	Generatore rampa impostato	Sì	No	-
13	Funzionamento senza encoder a causa di anomalia	Sì	No	-
14	Controllo I/f attivo	Sì	No	-
15	Limite di coppia raggiunto (senza precomando)	Sì	No	6060

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

r1408.0...15 CO/BO: Parola di stato, regolatore di corrente / Par.st.reg.corr

VECTOR_G130/G150 (n/M)

Modificabile: -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: Unsigned16	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 2530
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	Regolatore di corrente attivo	Attivo	Non attivo	-
01	Regolazione Id quota I limitazione	Attivo	Non attivo	6714
03	Limitazione di tensione	Attivo	Non attivo	6714
10	Limitazione adattamento del numero di giri	Attivo	Non attivo	-
11	Adattamento num. di giri scostamento num. di giri	Fuori tolleranza	In tolleranza	6719
12	Motore in stallo	Sì	No	6719, 8018
13	Macchina sincrona ad eccitazione esterna eccitata	Sì	No	-
14	Modello corrente FEM: corr. eccit. magne-tizzante limitata a zero	Sì	No	-
15	Differenza corrente eccitatrice superata	Sì	No	-

Nota: Per bit 11:

Nel funzionamento con encoder del numero di giri, il bit 11 viene impostato in seguito a salti nel segnale del numero di giri (vedere p0492) o scostamenti sull'uscita del regolatore di adattamento (vedere p1744).

p1416[0...n] Filtro del val. rif. numero di giri 1, costante di tempo / Filtro n_rif 1 T

VECTOR_G130/G150 (n/M)

Modificabile: U, T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** DDS, p0180	**Schema logico:** 1700, 6030
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).

p1428[0...n] Precomando di giri, simmetrizzazione tempo morto / pre_n sim.t_morto

VECTOR_G130/G150 (n/M)

Modificabile: U, T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** DDS, p0180	**Schema logico:** 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	3.0	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).

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 utilizzato un tempo morto fisso.

Vedi anche: p1429, p1511

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p1429[0...n] Precomando di giri, simmetrizzazione costante di tempo / prec_n T sim

VECTOR_G130/G150 (n/M)

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 0.00 [ms]	**Max** 10000.00 [ms]	**Impostazione di fabbrica** 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).

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

r1431 CO: Precomando del numero di giri per modello motore / Prec.n.giri mod.

VECTOR_G130/G150 (n/M)

Modificabile: -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 4
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 6030
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 il precomando del modello del motore in caso di regolazione vettoriale senza encoder.

Nota: Con p1400 bit 15 = 0 o regolazione di coppia senza encoder, il segnale di precomando viene arrestato continuativamente nell'ambito del modello di tensione.

p1433[0...n] Regolatore del numero di giri, modello rif frequenza intrinseca / n_reg mod rif fn

VECTOR_G130/G150 (n/M)

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 0.0 [Hz]	**Max** 8000.0 [Hz]	**Impostazione di fabbrica** 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 2011 All Rights Reserved

p1434[0...n] Regolatore del numero di giri, modello rif. livellamento / n_reg mod rif D

VECTOR_G130/G150 (n/M)

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

VECTOR_G130/G150 (n/M)

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	3.00	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: p0115, p1433, p1434

r1436 CO: Regolat. num. giri, mod. di rif., usc. val. di rifer. num. giri / Usc.mod.rif. n_rif

VECTOR_G130/G150 (n/M)

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 2011 All Rights Reserved

p1437[0...n] CI: Regolatore di giri, modello di riferimento componente I ingresso / n_reg RefMod c_I

VECTOR_G130/G150 (n/M)

Modificabile: T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: Unsigned32 / FloatingPoint32	**Indice dinamico:** CDS, p0170	**Schema logico:** 6031
Gruppo Par.: Regolazione	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: REL	**Normalizzazione:** p2000	**Lista esperti:** 1
Min -	**Max** -	**Impostazione di fabbrica** 1436[0]

Descrizione: Impostazione della sorgente del segnale per il valore di riferimento del numero di giri per la componente integrale del regolatore del numero di giri.

Dipendenza: Il modello di riferimento viene attivato con p1400.3 = 1.

Vedi anche: p1400

Cautela: Accertarsi di scegliere, come sorgente del segnale, un valore di riferimento del numero di giri corrispondente al valore di riferimento per la componente P del regolatore di velocità.

r1438 CO: Regolatore di numero di giri, valore di riferimento velocità / n_reg n_rif

VECTOR_G130/G150 (n/M)

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

VECTOR_G130/G150 (n/M)

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.

p1440[0...n] CI: Regolatore di velocità, valore attuale di velocità / n_reg n_att

VECTOR_G130/G150 (n/M)

Modificabile: T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: Unsigned32 / FloatingPoint32	**Indice dinamico:** CDS, p0170	**Schema logico:** 6040
Gruppo Par.: Regolazione	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: REL	**Normalizzazione:** p2000	**Lista esperti:** 1
Min -	**Max** -	**Impostazione di fabbrica** 63[0]

Descrizione: Impostazione della sorgente del segnale per il valore attuale di velocità del regolatore di velocità.

Dipendenza: Vedi anche: r1443

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Cautela: Regolazione di velocità con encoder (p1300 = 21):

Per il segnale di velocità o di posizione del modello di motore deve essere sempre disponibile un encoder motore (valutazione tramite SMC/SMI, vedere p0400). Il numero di giri attuale del motore (r0061) e le informazioni sulla posizione per i motori sincroni continuano a provenire da questo encoder motore e non vengono influenzati dall'impostazione in p1440.

Interconnessione di p1440:

per l'interconnessione dell'ingresso connettore p1440 con un valore attuale esterno del numero di giri occorre sincerarsi che la normazione sia la stessa del numero di giri (p2000).

Attenzione: Regolazione di velocità senza encoder (p1300 = 20):

A seconda del percorso di trasmissione del segnale di velocità si manifestano dei tempi morti che vanno considerati nel parametrizzare il regolatore dei giri (p1470, p1472) e che possono quindi provocare perdite di dinamica. Per questo è importante ridurre al minimo i tempi di trasmissione dei segnali.

Affinché il regolatore del numero di giri possa lavorare anche da fermo, si deve impostare p1750.2 = 1 (funzionamento regolato a partire da zero giri per i carichi passivi). In caso contrario ai bassi regimi si passa al funzionamento regolato in velocità, in modo da escludere il regolatore del numero di giri e far sì che il numero di giri attuale misurato non abbia alcun effetto.

Nota: Regolazione di velocità con encoder (p1300 = 21):

Un segnale esterno del numero di giri deve mediamente corrispondere al numero di giri dell'encoder motore (r0061).

p1441[0...n] Valore attuale di numero di giri, tempo di livellamento / Livell. T n_att.

VECTOR_G130/G150 (n/M)	**Modificabile:** U, T	**Calcolato:** -	**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	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
	0.00 [ms]	1000.00 [ms]	0.00 [ms]

Descrizione: Impostazione della costante di tempo di livellamento (PT1) per il valore attuale di numero di giri.

Dipendenza: Vedi anche: r0063

Attenzione: Tempi di livellamento di oltre 20 ms sono unicamente possibili se l'azionamento viene accelerato o frenato con tempi di accelerazione/decelerazione corrispondentemente elevati. Altrimenti possono aversi errori di coppia notevoli, con il pericolo che l'azionamento venga spento con F07902 (motore in stallo).

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).

p1442[0...n] Regolatore n. giri, valore attuale n.giri, tempo di livellamento / n_reg n_att T_liv

VECTOR_G130/G150 (n/M)	**Modificabile:** U, T	**Calcolato:** CALC_MOD_ALL	**Livello di accesso:** 2
	Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** DDS, p0180	**Schema logico:** 1700, 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]	32000.00 [ms]	4.00 [ms]

Descrizione: Impostazione del tempo di livellamento per il valore attuale del numero di giri del regolatore del numero di giri per la regolazione del numero di giri con encoder.

Nota: Il livellamento deve essere aumentato in caso di gioco del riduttore. In caso di tempi di livellamento superiori è necessario aumentare anche il tempo dell'azione integratrice del regolatore di velocità (ad es. tramite p0340 = 4).

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

r1443 CO: Regol. n. giri, valore att. numero giri a ingresso valore att. / R_n_g n_att ingr

VECTOR_G130/G150 (n/M)

Modificabile: -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 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 attuale del numero di giri all'ingresso del valore attuale a interconnessione libera p1440 del regolatore del numero di giri.

Dipendenza: Vedi anche: p1440

Nota: Questo segnale del numero di giri viene utilizzato solo dal regolatore di velocità e non dal modello di motore.

r1444 Regolat. di num. di giri, val. di rifer. numero di giri statico / n_reg n_rif stat

VECTOR_G130/G150 (n/M)

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).
- 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

r1445 CO: Valore attuale del numero di giri livellato / n_att. livell.

VECTOR_G130/G150 (n/M)

Modificabile: -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 4
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 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 attuale del numero di giri livellato per la regolazione del numero di giri.

p1451[0...n] Modello motore valore attuale n. giri tempo di livellamento SLVC / Mod_mot n_att t_li

VECTOR_G130/G150 (n/M)

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.: ASM, PEM, REL	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min 0 [ms]	**Max** 100 [ms]	**Impostazione di fabbrica** 4 [ms]

Descrizione: Impostazione del tempo di livellamento per il valore attuale della velocità calcolato in base al modello di motore nel funzionamento senza encoder.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p1452[0...n] Regolatore n. giri, val. attuale n. giri, tempo livellam. (SLVC) / n_R n_att T_g SLVC

VECTOR_G130/G150 (n/M)

Modificabile: U, T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 2
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** DDS, p0180	**Schema logico:** 1700, 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]	32000.00 [ms]	10.00 [ms]

Descrizione: Impostazione del tempo di livellamento per il valore attuale del numero di giri del regolatore senza encoder.

Nota: Il livellamento deve essere aumentato in caso di gioco del riduttore. In caso di tempi di livellamento superiori è necessario aumentare anche il tempo dell'azione integratrice del regolatore di velocità (ad es. tramite p0340 = 4).

r1454 CO: Regolatore numero di giri, differ. di regolaz., componente I / n_reg diff reg. Tn

VECTOR_G130/G150 (n/M)

Modificabile: -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 6040
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

VECTOR_G130/G150 (n/M)

Modificabile: T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: Unsigned32 / FloatingPoint32	**Indice dinamico:** CDS, p0170	**Schema logico:** 6050
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

VECTOR_G130/G150 (n/M)

Modificabile: U, T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** DDS, p0180	**Schema logico:** 6050
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

Nota: Se il vertice superiore p1457 dell'adattamento del regolatore del numero di giri viene regolato su valori inferiori al vertice inferiore p1456, il guadagno del regolatore viene adattato sotto p1457 con p1459 e sopra p1456 con p1458.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p1457[0...n] Regolat. n. di giri, guadagno P, adatt. punto di intervento sup. / n_reg adatt Kp o

VECTOR_G130/G150 (n/M)

Modificabile: U, T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** DDS, p0180	**Schema logico:** 6050
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

Nota: Se il vertice superiore p1457 dell'adattamento del regolatore del numero di giri viene regolato su valori inferiori al vertice inferiore p1456, il guadagno del regolatore viene adattato sotto p1457 con p1459 e sopra p1456 con p1458.

p1458[0...n] Fattore di adattamento inferiore / Fatt adat. inf

VECTOR_G130/G150 (n/M)

Modificabile: U, T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** DDS, p0180	**Schema logico:** 6050
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

Nota: Se il vertice superiore p1457 dell'adattamento del regolatore del numero di giri viene regolato su valori inferiori al vertice inferiore p1456, il guadagno del regolatore viene adattato sotto p1457 con p1459 e sopra p1456 con p1458.

p1459[0...n] Fattore di adattamento superiore / Fatt adat sup

VECTOR_G130/G150 (n/M)

Modificabile: U, T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** DDS, p0180	**Schema logico:** 6050
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

Nota: Se il vertice superiore p1457 dell'adattamento del regolatore del numero di giri viene regolato su valori inferiori al vertice inferiore p1456, il guadagno del regolatore viene adattato sotto p1457 con p1459 e sopra p1456 con p1458.

p1460[0...n] Regolat. numero di giri, guadagno P, num. di giri di adatt. inf. / Kp n inf n_reg

VECTOR_G130/G150 (n/M)

Modificabile: U, T	**Calcolato:** CALC_MOD_CON	**Livello di accesso:** 2
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** DDS, p0180	**Schema logico:** 1700, 6040
Gruppo Par.: Regolazione	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: REL	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
0.000	999999.000	0.300

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: Con p0528 = 1 il guadagno del regolatore del numero di giri viene rappresentato in modo adimensionale.

Vedi anche: p1461, p1464, p1465

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p1461[0...n] Regolat. n. giri Kp, n. giri adatt. superiore, scalatura / n_reg Kp n sup

VECTOR_G130/G150 (n/M)

Modificabile: U, T	**Calcolato:** CALC_MOD_CON	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** DDS, p0180	**Schema logico:** 6050
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: Se il vertice superiore p1465 dell'adattamento del regolatore del numero di giri viene regolato su valori inferiori al vertice inferiore p1464, il guadagno del regolatore viene adattato sotto p1465 con p1461. In questo modo è possibile realizzare un adattamento per i bassi numeri di giri senza modificare i parametri del regolatore.

p1462[0...n] Regolat.num.giri, tempo azione integratrice n. giri adatt. inf. / n_reg Tn n inf

VECTOR_G130/G150 (n/M)

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

Nota: La componente integrale viene arrestata quando l'uscita del regolatore totale o la somma di uscita regolatore e precomando della coppia raggiunge il limite di coppia inferiore.

p1463[0...n] Regolat. n. giri Tn, n. giri adatt. superiore, scalatura / n_reg Tn n sup

VECTOR_G130/G150 (n/M)

Modificabile: U, T	**Calcolato:** CALC_MOD_CON	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** DDS, p0180	**Schema logico:** 6050
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

Nota: Se il vertice superiore p1465 dell'adattamento del regolatore del numero di giri viene regolato su valori inferiori al vertice inferiore p1464, il tempo dell'azione integratrice del regolatore viene adattato sotto p1465 con p1463. In questo modo è possibile realizzare un adattamento per i bassi numeri di giri senza modificare i parametri del regolatore.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p1464[0...n] Regolatore del numero di giri, velocità di adattamento inferiore / n_reg n inf.

VECTOR_G130/G150 (n/M)

Modificabile: U, T	**Calcolato:** CALC_MOD_CON	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** DDS, p0180	**Schema logico:** 6050
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

Nota: Se il vertice superiore p1465 dell'adattamento del regolatore del numero di giri viene regolato su valori inferiori al vertice inferiore p1464, il regolatore viene adattato sotto p1465 con p1461 o p1463. In questo modo è possibile realizzare un adattamento per i bassi numeri di giri senza modificare i parametri del regolatore.

p1465[0...n] Regolat. numero di giri, numero di giri di adattamento superiore / n_reg n sup.

VECTOR_G130/G150 (n/M)

Modificabile: U, T	**Calcolato:** CALC_MOD_CON	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** DDS, p0180	**Schema logico:** 6050
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

Nota: Se il vertice superiore p1465 dell'adattamento del regolatore del numero di giri viene regolato su valori inferiori al vertice inferiore p1464, il regolatore viene adattato sotto p1465 con p1461 o p1463. In questo modo è possibile realizzare un adattamento per i bassi numeri di giri senza modificare i parametri del regolatore.

p1466[0...n] CI: Regolatore del numero di giri, guadagno P, scalatura / n_reg scala Kp

VECTOR_G130/G150 (n/M)

Modificabile: T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: Unsigned32 / FloatingPoint32	**Indice dinamico:** CDS, p0170	**Schema logico:** 6050
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 CO: Regolatore del numero di giri, guadagno P attivo / n_reg Kp eff

VECTOR_G130/G150 (n/M)

Modificabile: -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 6040
Gruppo Par.: Regolazione	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: REL	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
-	-	-

Descrizione: Visualizzazione del guadagno P attivo del regolatore del numero di giri.

Dipendenza: Con p0528 = 1 il guadagno del regolatore del numero di giri viene rappresentato in modo adimensionale. In questo caso il segnale di uscita del connettore r1468 viene aumentato per migliorare la risoluzione del fattore 100.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

r1469 Regolatore del numero di giri, tempo azione integratrice attivo / n_reg Tn eff.

VECTOR_G130/G150 (n/M)

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 - [ms]	**Max** - [ms]	**Impostazione di fabbrica** - [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

VECTOR_G130/G150 (n/M)

Modificabile: U, T	**Calcolato:** CALC_MOD_CON	**Livello di accesso:** 2
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** DDS, p0180	**Schema logico:** 6040, 6050
Gruppo Par.: Regolazione	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: REL	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min 0.000	**Max** 999999.000	**Impostazione di fabbrica** 0.300

Descrizione: Impostazione del guadagno P per il funzionamento senza encoder nel regolatore del numero di giri.

Dipendenza: Con p0528 = 1 il guadagno del regolatore del numero di giri viene rappresentato in modo adimensionale.

Nota: Il prodotto di p0341 x p0342 è considerato nel calcolo automatico del regolatore del numero di giri (p0340 = 1, 3, 4).

p1472[0...n] Regolatore n.giri, funz.senza encoder, tempo azione integratrice / n_reg SLVC Tn

VECTOR_G130/G150 (n/M)

Modificabile: U, T	**Calcolato:** CALC_MOD_CON	**Livello di accesso:** 2
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** DDS, p0180	**Schema logico:** 6040, 6050
Gruppo Par.: Regolazione	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: REL	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min 0.0 [ms]	**Max** 100000.0 [ms]	**Impostazione di fabbrica** 20.0 [ms]

Descrizione: Impostazione del tempo dell'azione integratrice per il funzionamento senza encoder del regolatore del numero di giri.

Nota: La componente integrale viene arrestata quando l'uscita del regolatore totale o la somma di uscita regolatore e precomando della coppia raggiunge il limite di coppia inferiore.

p1475[0...n] CI: Regolatore n. giri, val. impostazione coppia per freno staz.mot. / n_reg val.imp fr.s

VECTOR_G130/G150 (n/M)

Modificabile: T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: Unsigned32 / FloatingPoint32	**Indice dinamico:** CDS, p0170	**Schema logico:** 6040
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 il valore di impostazione della coppia all'avviamento con freno di stazionamento motore.

Raccomand.: Per mantenere la coppia attuale all'arresto del motore, si raccomanda di impostare p1400 bit 1 = 1. In questo modo, durante la commutazione all'area applicativa controllata viene "congelata" la componente I del regolatore del numero di giri.

Dipendenza: L'attivazione del valore di impostazione della coppia per il freno di stazionamento motore ha una priorità più alta dell'impostazione del valore integratore mediante p1477 e p1478.

Nota: L'impostazione dell'uscita integrale del regolatore del numero di giri inizia dopo la magnetizzazione (vedere p0346, r0056 bit 4) e termina una volta trascorso del tempo di apertura p1216 del controllo di frenatura. Con un valore di zero non viene effettuata alcuna impostazione.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p1476[0...n] BI: Regolatore del numero di giri, arresto integratore / n_reg arr. integ

VECTOR_G130/G150 (n/M)

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

VECTOR_G130/G150 (n/M)

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, p1479

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

VECTOR_G130/G150 (n/M)

Modificabile: T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: Unsigned32 / FloatingPoint32	**Indice dinamico:** CDS, p0170	**Schema logico:** 6040
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: Il valore impostato dell'integratore del regolatore del numero di giri viene valutato con il fattore di scala della sorgente del segnale in p1479.

Se p1478 viene interconnesso con l'uscita integrale del regolatore di numero di giri (r1482), la componente integrale del regolatore viene impostata, dopo il tempo di magnetizzazione (r0346) e se è presente l'abilitazione del regolatore di numero di giri, all'ultimo valore prima del blocco impulsi. Questa impostazione avviene se non è interconnesso alcun comando di impostazione (p1477) oppure se al momento del blocco impulsi è presente un comando di impostazione che non viene disattivato fino alla successiva abilitazione impulsi. Nella regolazione vettoriale senza encoder occorre inoltre impostare p1400.1 = 1 affinché non venga azzerata la componente integrale del regolatore di numero di giri in caso di arresto dell'azionamento.

Affinché nell'impostazione dell'uscita dell'integratore venga rilevata solo la coppia statica, si consiglia di precomandare completamente la coppia di accelerazione (ad es. p1496).

Se p1478 è interconnesso su un'uscita diversa da r1482, dopo la magnetizzazione e l'abilitazione del regolatore di numero di giri avviene anche un'impostazione unica dell'uscita integrale quando il comando di impostazione non è interconnesso (p1477 = 0).

Vedi anche: p1477, p1479

Attenzione: Il parametro potrebbe essere protetto per via di p0922 o p2079 e non può essere modificato.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p1479[0...n] CI: Regolat. num. giri, valore impost. dell'integratore, scalatura / n_reg scal. val_I

VECTOR_G130/G150 (n/M)

Modificabile: T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: Unsigned32 / FloatingPoint32	**Indice dinamico:** CDS, p0170	**Schema logico:** 6040
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 valore impostato dell'integratore (p1478) del regolatore del numero di giri.

Dipendenza: Vedi anche: p1477, p1478

r1480 CO: Regolatore del numero di giri, uscita coppia PI / n_reg PI-M_uscita

VECTOR_G130/G150 (n/M)

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	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
- [Nm]	- [Nm]	- [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

VECTOR_G130/G150 (n/M)

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	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
- [Nm]	- [Nm]	- [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

VECTOR_G130/G150 (n/M)

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	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
- [Nm]	- [Nm]	- [Nm]

Descrizione: Visualizzazione del valore di riferimento della coppia all'uscita del regolatore del numero di giri I.

p1486[0...n] CI: Statismo, coppia di compensazione / Statismo M_comp

VECTOR_G130/G150 (n/M)

Modificabile: T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: Unsigned32 / FloatingPoint32	**Indice dinamico:** CDS, p0170	**Schema logico:** 6030
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 di compensazione all'interno del calcolo dello statismo.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p1487[0...n] Scalatura per coppia di compensaz. statismo / Scal. M_comp stat.

VECTOR_G130/G150 (n/M)

Modificabile: U, T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** DDS, p0180	**Schema logico:** 6030
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 la coppia di compensazione all'interno del calcolo dello statismo.

p1488[0...n] Ingresso statismo, sorgente / Sorg. ingr.statis.

VECTOR_G130/G150 (n/M)

Modificabile: U, T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: Integer16	**Indice dinamico:** DDS, p0180	**Schema logico:** 6030
Gruppo Par.: Regolazione	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: REL	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
0	3	0

Descrizione: Impostazione della sorgente per la retroazione dello statismo

Valore:
0: Retroazione dello statismo non collegato
1: Statismo dal valore di riferimento della coppia
2: Statismo dall'uscita del regolatore del numero di giri
3: Statismo dall'uscita integrale del regolatore del numero di giri

Dipendenza: Vedi anche: p1489, r1490, p1492

p1489[0...n] Retroazione dello statismo, scalatura / Scalat. statismo

VECTOR_G130/G150 (n/M)

Modificabile: U, T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** DDS, p0180	**Schema logico:** 6030
Gruppo Par.: Regolazione	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: REL	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
0.000	0.500	0.050

Descrizione: Impostazione della scalatura per la retroazione dello statismo.

Dipendenza: Vedi anche: p1488, r1490, p1492

Nota: Esempio:

Il valore 0.05 significa che con una coppia pari alla coppia nominale del motore avviene una riduzione del 5 % del numero di giri del motore.

r1490 CO: Retroazione dello statismo, riduzione del numero di giri / Statismo riduz_n

VECTOR_G130/G150 (n/M)

Modificabile: -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 6030
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 segnale di uscita del calcolo dello statismo. Il risultato della retroazione dello statismo viene sottratto, al momento dell'attivazione (p1492), dal valore di riferimento di numero di giri.

Dipendenza: Vedi anche: p1488, p1489, p1492

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p1492[0...n] BI: Retroazione dello statismo, abilitazione / Abilit. statismo

VECTOR_G130/G150 (n/M)

Modificabile: U, T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: Unsigned32 / Binary	**Indice dinamico:** CDS, p0170	**Schema logico:** 2520, 6030
Gruppo Par.: Regolazione	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: REL	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
-	-	0

Descrizione: Abilitazione dell'intervento dello statismo sul valore di riferimento di numero di giri / velocità.

Dipendenza: Vedi anche: p1488, p1489, r1490

Nota: Il numero di giri dello statismo viene calcolato anche senza abilitazione, ma non dedotto dal numero di giri di riferimento. In questo modo è possibile sottrarre il risultato di questo calcolo dal numero di giri di un altro azionamento.

r1493 CO: Momento di inerzia totale / M_inerzia totale

VECTOR_G130/G150 (n/M)

Modificabile: -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 6031
Gruppo Par.: Regolazione	**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 totale parametrizzato ((p0341 * p0342) * p1496) senza valutazione tramite scalatura con p1497.

p1495[0...n] CI: Precomando accelerazione / precom. acc.

VECTOR_G130/G150 (n/M)

Modificabile: T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: Unsigned32 / FloatingPoint32	**Indice dinamico:** CDS, p0170	**Schema logico:** 6031
Gruppo Par.: Regolazione	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: REL	**Normalizzazione:** p2007	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
-	-	0

Descrizione: Impostazione della sorgente del segnale per il precomando accelerazione.

Dipendenza: La sorgente del segnale per l'accelerazione viene attivata con p1400.2 = 1.

Con p1400.2 = 0 il precomando di accelerazione viene calcolato in base alla variazione del valore di riferimento del numero di giri di r0062.

Con p1400.2 = 0 e modello di riferimento attivo (p1400.3 = 1), il precomando di accelerazione viene disattivato.

Vedi anche: p1400, p1496

Nota: Se l'accelerazione viene impostata come segnale esterno, la coppia di accelerazione (r1518) si calcola nel modo seguente:

r1518 = accelerazione (% von p2007) / 100 % * (p2007 * 60 s) / p0311 * r0345 / 1 s * r0333

p1496[0...n] Precomando di accelerazione, scalatura / a_prec. scala

VECTOR_G130/G150 (n/M)

Modificabile: U, T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** DDS, p0180	**Schema logico:** 1700, 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 [%]	10000.0 [%]	0.0 [%]

Descrizione: Impostazione della scalatura per il precomando di accelerazione del regolatore del numero di giri / velocità.

Dipendenza: Con l'attivazione del modello di riferimento (p1400.3 = 1) e in presenza di precomando di accelerazione interno (p1400.2 = 0), il precomando di accelerazione viene disattivato. Modello di riferimento (p1400.3 = 1) e precomando di accelerazione esterno (p1400.2 = 1) possono essere utilizzati contemporaneamente.

Vedi anche: p0341, p0342

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Nota: Il parametro viene impostato al 100% dalla misura in rotazione (vedere p1960).

Il precomando di accelerazione non deve essere impiegato quando il valore di riferimento della velocità presenta una forte ondulazione (per es. valore di riferimento analogico) e l'arrotondamento nel generatore di rampa di velocità è disattivato.

Anche in caso di gioco del riduttore è sconsigliato l'impiego del precomando.

p1497[0...n] CI: Scalatura momento di inerzia / Scalat massa mot

VECTOR_G130/G150 (n/M)	**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.

p1499[0...n] Accelerazione con regolazione di coppia, scalatura / a con reg M scala

VECTOR_G130/G150 (n/M)	**Modificabile:** U, T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
	Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** DDS, p0180	**Schema logico:** 6030
	Gruppo Par.: Regolazione	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
	Non con tipo mot.: REL	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
	Min 0.0 [%]	**Max** 400.0 [%]	**Impostazione di fabbrica** 100.0 [%]

Descrizione: Impostazione della scalatura per l'integratore di accelerazione in presenza di numeri di giri (solo per regolazione della coppia senza encoder).

Dipendenza: Vedi anche: p0341, p0342

p1500[0...n] Macro ingr. connettore (CI) per valori di rifer. della coppia / MacrCI v.rif.copp

VECTOR_G130/G150	**Modificabile:** C2(1), T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 1
	Tipo di dati: Unsigned32	**Indice dinamico:** CDS, p0170	**Schema logico:** -
	Gruppo Par.: Comandi	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
	Non con tipo mot.: REL	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
	Min 0	**Max** 999999	**Impostazione di fabbrica** 0

Descrizione: Esecuzione del file macro corrispondente.

Gli ingressi connettore (CI) per i valori di riferimento della coppia del relativo set di dati di comando (Command Data Set, CDS) vengono adeguatamente interconnessi.

Il file macro selezionato deve essere presente sulla scheda di memoria/memoria dell'apparecchio.

Esempio:

p1500 = 6 --> Il file macro PM000006.ACX viene eseguito.

Dipendenza: Vedi anche: p0015, p0700, p1000, r8573

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

Attenzione: 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 r8573. Nella lista esperti del software di messa in servizio, il parametro r8573 non è presente.

Le macro presenti come standard sono descritte nella documentazione tecnica del relativo prodotto.

CI: Ingresso connettore (Connector Input)

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p1501[0...n] BI: Commutazione regolazione numero di giri/coppia / Com. reg.giri/cop.

VECTOR_G130/G150 (n/M)

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

p1503[0...n] CI: Valore di riferimento di coppia / Val. rif. coppia

VECTOR_G130/G150 (n/M)

Modificabile: T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: Unsigned32 / FloatingPoint32	**Indice dinamico:** CDS, p0170	**Schema logico:** 1700, 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 il valore di riferimento della coppia della regolazione della coppia.

Nota: La commutazione alla regolazione di coppia viene effettuata quando in p1300 è selezionata la regolazione della coppia oppure quando la selezione avviene mediante la sorgente di commutazione in p1501.

La commutazione mediante p1501 è possibile anche durante il funzionamento.

r1508 CO: Val. di riferimento della coppia prima della coppia aggiuntiva / M rif prima M agg

VECTOR_G130/G150 (n/M)

Modificabile: -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 2
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 6030, 6060, 6722
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 della coppia prima del collegamento della coppia aggiuntiva.

In caso di regolazione del numero di giri, r1508 corrisponde all'uscita del regolatore del numero di giri; in caso di regolazione della coppia, r1508 corrisponde al valore di riferimento della coppia della sorgente del segnale assegnata in p1503.

p1511[0...n] CI: Coppia aggiuntiva 1 / M_aggiuntiva 1

VECTOR_G130/G150 (n/M)

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.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p1512[0...n] CI: Coppia aggiuntiva 1, scalatura / M agg 1 scala

VECTOR_G130/G150 (n/M)

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

VECTOR_G130/G150 (n/M)

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.

p1514[0...n] Coppia aggiuntiva 2, scalatura / M agg 2 scala

VECTOR_G130/G150 (n/M)

Modificabile: U, T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** DDS, p0180	**Schema logico:** 1700, 6060
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 la coppia aggiuntiva 2.

r1515 Coppia aggiuntiva totale / M agg. totale

VECTOR_G130/G150 (n/M)

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).

r1516 CO: Coppia aggiuntiva e coppia di accelerazione / C_agg + c_accel

VECTOR_G130/G150 (n/M)

Modificabile: -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 2
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 6060
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 e di accelerazione totale.
Il valore visualizzato è ricavato dalla coppia aggiuntiva livellata e dalla coppia di accelerazione (p1516 = p1518[1] + r1515).

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p1517[0...n] Coppia di accelerazione, costante di tempo di livellamento / M_accel T_livell

VECTOR_G130/G150 (n/M)	**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 0.00 [ms]	**Max** 100.00 [ms]	**Impostazione di fabbrica** 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.

r1518[0...1] CO: Momento di accelerazione / M_accel

VECTOR_G130/G150 (n/M)	**Modificabile:** -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
	Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 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 della coppia di accelerazione per il precomando del regolatore del numero di giri.

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

Dipendenza: Vedi anche: p0341, p0342, p1496

p1520[0...n] CO: Limite di coppia superiore / M_max. sup.

VECTOR_G130/G150 (n/M)	**Modificabile:** U, T	**Calcolato:** CALC_MOD_LIM_REF	**Livello di accesso:** 2
	Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** DDS, p0180	**Schema logico:** 1700, 6630
	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.

Dipendenza: Vedi anche: p1521, p1522, p1523, r1538, r1539

Pericolo: 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.

Nota: Il limite di potenza è il quadruplo della potenza nominale del motore. Nel calcolo automatico dei parametri di motore/regolazione (p0340) il limite di coppia viene impostato in modo che si adatti al limite di corrente (p0640).

p1521[0...n] CO: Limite di coppia inferiore / M_max inf.

VECTOR_G130/G150 (n/M)	**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.

Dipendenza: Vedi anche: p1520, p1522, p1523

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Pericolo: 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.

Nota: Il limite di potenza è il quadruplo della potenza nominale del motore. Nel calcolo automatico dei parametri di motore/regolazione (p0340) il limite di coppia viene impostato in modo che si adatti al limite di corrente (p0640).

p1522[0...n] CI: Limite di coppia superiore / M_max. sup.

VECTOR_G130/G150 (n/M)	**Modificabile:** T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
	Tipo di dati: Unsigned32 / FloatingPoint32	**Indice dinamico:** CDS, p0170	**Schema logico:** 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 superiore.

Dipendenza: Vedi anche: p1520, p1521, p1523

Pericolo: 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 / M_max inf.

VECTOR_G130/G150 (n/M)	**Modificabile:** T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
	Tipo di dati: Unsigned32 / FloatingPoint32	**Indice dinamico:** CDS, p0170	**Schema logico:** 1700, 6630
	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 inferiore.

Dipendenza: Vedi anche: p1520, p1521, p1522

Pericolo: 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, scalatura / M_max super.scal.

VECTOR_G130/G150 (n/M)	**Modificabile:** U, T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
	Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** DDS, p0180	**Schema logico:** 6630
	Gruppo Par.: Regolazione	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
	Non con tipo mot.: REL	**Normalizzazione:** PERCENT	**Lista esperti:** 1
	Min -2000.0 [%]	**Max** 2000.0 [%]	**Impostazione di fabbrica** 100.0 [%]

Descrizione: Impostazione della scalatura per il limite di coppia superiore.

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 2011 All Rights Reserved

p1525[0...n] CO: Limite di coppia inferiore, scalatura / M_max infer.scal.

VECTOR_G130/G150 (n/M)

Modificabile: U, T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** DDS, p0180	**Schema logico:** 6630
Gruppo Par.: Regolazione	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: REL	**Normalizzazione:** PERCENT	**Lista esperti:** 1
Min -2000.0 [%]	**Max** 2000.0 [%]	**Impostazione di fabbrica** 100.0 [%]

Descrizione: Impostazione della scalatura per il limite di coppia inferiore.

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 senza offset / M_max o senza offs

VECTOR_G130/G150 (n/M)

Modificabile: -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 6060, 6630, 6640
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 senza offset.

Dipendenza: Vedi anche: p1520, p1521, p1522, p1523, p1528, p1529

r1527 CO: Limite di coppia inferiore senza offset / M_max u senza offs

VECTOR_G130/G150 (n/M)

Modificabile: -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 6060, 6630, 6640
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 senza offset.

Dipendenza: Vedi anche: p1520, p1521, p1522, p1523, p1528, p1529

p1528[0...n] CI: Limite di coppia superiore, scalatura / M_max super.scal.

VECTOR_G130/G150 (n/M)

Modificabile: T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: Unsigned32 / FloatingPoint32	**Indice dinamico:** CDS, p0170	**Schema logico:** 6630
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 in p1522.

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.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p1529[0...n] CI: Limite di coppia inferiore, scalatura / M_max infer.scal.

VECTOR_G130/G150 (n/M)

Modificabile: T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: Unsigned32 / FloatingPoint32	**Indice dinamico:** CDS, p0170	**Schema logico:** 6630
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 in p1523.

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

VECTOR_G130/G150 (n/M)

Modificabile: U, T	**Calcolato:** CALC_MOD_LIM_REF	**Livello di accesso:** 2
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** DDS, p0180	**Schema logico:** 6640
Gruppo Par.: Regolazione	**Gruppo delle unità:** 14_5	**Selezione unità:** p0505
Non con tipo mot.: REL	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min 0.00 [kW]	**Max** 100000.00 [kW]	**Impostazione di fabbrica** 0.00 [kW]

Descrizione: Impostazione del limite di potenza motorio.

Dipendenza: Vedi anche: p0500, p1531

Nota: Il limite di potenza è il triplo della potenza nominale del motore.

p1531[0...n] Limite di potenza generatorio / P_max gen

VECTOR_G130/G150 (n/M)

Modificabile: U, T	**Calcolato:** CALC_MOD_LIM_REF	**Livello di accesso:** 2
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** DDS, p0180	**Schema logico:** 6640
Gruppo Par.: Regolazione	**Gruppo delle unità:** 14_5	**Selezione unità:** p0505
Non con tipo mot.: REL	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min -100000.00 [kW]	**Max** -0.01 [kW]	**Impostazione di fabbrica** -0.01 [kW]

Descrizione: Impostazione del limite di potenza generatorio.

Dipendenza: Vedi anche: p0500, p1530

Nota: Il limite di potenza è il triplo della potenza nominale del motore.

Nelle parti di potenza senza capacità di recupero di energia in rete il limite di potenza generatorio viene preimpostato al 30 % del limite di potenza motorio p1530 e in rapporto alla potenza nominale del convertitore rispetto alla potenza nominale del motore.

r1533 Limite di corrente totale formante la coppia / Iq_max totale

VECTOR_G130/G150 (n/M)

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.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

r1536 Limite massimo componente di corrente formante la coppia / Isq_max

VECTOR_G130/G150 (n/M)

Modificabile: -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 4
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 6640, 6710
Gruppo Par.: Regolazione	**Gruppo delle unità:** 6_2	**Selezione unità:** p0505
Non con tipo mot.: REL	**Normalizzazione:** p2002	**Lista esperti:** 1
Min - [Aeff]	**Max** - [Aeff]	**Impostazione di fabbrica** - [Aeff]

Descrizione: Visualizzazione del limite massimo per la componente di corrente formante la coppia.

r1537 Limite minimo componente di corrente formante la coppia / Isq_min

VECTOR_G130/G150 (n/M)

Modificabile: -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 4
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 6640, 6710
Gruppo Par.: Regolazione	**Gruppo delle unità:** 6_2	**Selezione unità:** p0505
Non con tipo mot.: REL	**Normalizzazione:** p2002	**Lista esperti:** 1
Min - [Aeff]	**Max** - [Aeff]	**Impostazione di fabbrica** - [Aeff]

Descrizione: Visualizzazione del limite minimo per la componente di corrente formante la coppia.

r1538 CO: Limite di coppia superiore attivo / M_max eff. sup.

VECTOR_G130/G150 (n/M)

Modificabile: -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 2
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 1610, 1700, 5610, 5650, 6060, 6640
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.

Per VECTOR vale: questo avviene, ad esempio, nel caso della misura in rotazione (vedere p1960).

Per VECTOR vale: è possibile un'ulteriore limitazione della coppia (ad es. ingresso binettore p1540).

Il ricalcolo del limite di coppia p1520 può essere eseguito tramite p0340 = 1, 3 o 5.

r1539 CO: Limite di coppia inferiore attivo / M_max eff.inf.

VECTOR_G130/G150 (n/M)

Modificabile: -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 2
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 1610, 1700, 5610, 5650, 6060, 6640
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 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.

Per VECTOR vale: questo avviene, ad esempio, nel caso della misura in rotazione (vedere p1960).

Per VECTOR vale: è possibile un'ulteriore limitazione della coppia (ad es. ingresso binettore p1541).

Il ricalcolo del limite di coppia p1520 può essere eseguito tramite p0340 = 1, 3 o 5.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p1540[0...n] CI: Limite di coppia superiore, regolatore di velocità, scalatura / M_max n-reg scal s

VECTOR_G130/G150 (n/M)

Modificabile: T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: Unsigned32 / FloatingPoint32	**Indice dinamico:** CDS, p0170	**Schema logico:** 1700, 6060
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 del numero di giri per la limitazione dell'uscita del regolatore del numero di giri.

p1541[0...n] CI: Limite di coppia inferiore, regolatore di velocità, scalatura / M_max n-reg scal i

VECTOR_G130/G150 (n/M)

Modificabile: T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: Unsigned32 / FloatingPoint32	**Indice dinamico:** CDS, p0170	**Schema logico:** 1700, 6060
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 del numero di giri per la limitazione dell'uscita del regolatore del numero di giri.

p1545[0...n] BI: Posizionamento su riscontro fisso, attivazione / Attivazione PsR

VECTOR_G130/G150 (n/M)

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

Attenzione: Il parametro potrebbe essere protetto per via di p0922 o p2079 e non può essere modificato.

Nota: Il parametro viene usato da EPOS (vedere p2686).
In caso di avanzamento su riscontro fisso l'anomalia F07900 "Motore bloccato" viene soppressa.

r1547[0...1] CO: Limite di coppia per uscita regolatore del numero di giri / Reg_n.usc.max M

VECTOR_G130/G150 (n/M)

Modificabile: -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 6060
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 per la limitazione dell'uscita del regolatore del numero di giri.

Indice: [0] = Limite superiore
[1] = Limite inferiore

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

r1548[0...1] CO: Limite max. di corrente ribaltamento coppia formante la coppia / Isq_max ribaltam

VECTOR_G130/G150 (n/M)

Modificabile: -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 4
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: Regolazione	**Gruppo delle unità:** 6_2	**Selezione unità:** p0505
Non con tipo mot.: REL	**Normalizzazione:** p2002	**Lista esperti:** 1
Min - [Aeff]	**Max** - [Aeff]	**Impostazione di fabbrica** - [Aeff]

Descrizione: Visualizzazione della limitazione per la componente di corrente formante la coppia attraverso il calcolo del ribaltamento di coppia, il limite di corrente del Motor Module e la parametrizzazione in p0640.

Indice: [0] = Limite superiore
[1] = Limite inferiore

p1551[0...n] BI: Limite di coppia variabile/fisso, sorgente del segnale / S_s lim_M var/fis

VECTOR_G130/G150 (n/M)

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

VECTOR_G130/G150 (n/M)

Modificabile: T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: Unsigned32 / FloatingPoint32	**Indice dinamico:** CDS, p0170	**Schema logico:** 6060
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.

p1554[0...n] CI: Limite di coppia inferiore, scalatura senza offset / M_max inf sc s.off

VECTOR_G130/G150 (n/M)

Modificabile: T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: Unsigned32 / FloatingPoint32	**Indice dinamico:** CDS, p0170	**Schema logico:** 6060
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.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p1555[0...n] CI: Limite di potenza / P_max

VECTOR_G130/G150 (n/M)	**Modificabile:** T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
	Tipo di dati: Unsigned32 / FloatingPoint32	**Indice dinamico:** CDS, p0170	**Schema logico:** 6640
	Gruppo Par.: Regolazione	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
	Non con tipo mot.: REL	**Normalizzazione:** r2004	**Lista esperti:** 1
	Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
	-	-	1

Descrizione: Impostazione della sorgente del segnale per il limite di potenza motorio e generatorio negativo.

Dipendenza: Vedi anche: p1530, p1531

Nota: Il limite di potenza motorio risultante è il minimo derivante da p1530 e dal segnale letto.
Il limite di potenza generatorio risultante è il massimo derivante da p1531 e dal segnale negativo letto.

p1556[0...n] Limite di potenza, scalatura / P_max scal

VECTOR_G130/G150 (n/M)	**Modificabile:** T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 2
	Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** DDS, p0180	**Schema logico:** 6640
	Gruppo Par.: Regolazione	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
	Non con tipo mot.: REL	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
	Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
	0.00	340.28235E36	0.00

Descrizione: Impostazione della scalatura della sorgente del segnale per il limite di potenza motorio e generatorio negativo.
0 significa nessuna limitazione di potenza.

p1569[0...n] CI: Coppia aggiuntiva 3 / M_aggiuntiva 3

VECTOR_G130/G150 (n/M)	**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**
	-	-	3841[0]

Descrizione: Impostazione della sorgente del segnale per la coppia aggiuntiva 3.

Dipendenza: Vedi anche: p3842

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.

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).

p1570[0...n] CO: Val. rif. flusso / Val. rif. flusso

VECTOR_G130/G150 (n/M)	**Modificabile:** U, T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 2
	Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** DDS, p0180	**Schema logico:** 6722
	Gruppo Par.: Regolazione	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
	Non con tipo mot.: PEM, REL	**Normalizzazione:** PERCENT	**Lista esperti:** 1
	Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
	50.0 [%]	200.0 [%]	100.0 [%]

Descrizione: Impostazione del valore di riferimento di flusso riferito al flusso nominale 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.

Nota: Con p1570 > 100 % il valore di flusso aumenta, a seconda del carico, da 100 % (in caso di funzionamento a vuoto) fino al valore in p1570 (mediante la coppia nominale del motore) se è impostato p1580 > 0 %.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p1571[0...n] CI: Valore di riferimento aggiuntivo di flusso / Val rif agg flusso

VECTOR_G130/G150 (n/M)

Modificabile: T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: Unsigned32 / FloatingPoint32	**Indice dinamico:** CDS, p0170	**Schema logico:** 6725
Gruppo Par.: Regolazione	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: ASM, PEM, REL	**Normalizzazione:** p2003	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
-	-	0

Descrizione: Impostazione della sorgente del segnale per il valore di riferimento aggiuntivo di flusso.

Attenzione: In caso di grandi carichi, i valori di flusso bassi possono comportare il ribaltamento di coppia dell'azionamento. Per questo motivo un adattamento del valore di riferimento del flusso deve essere utilizzato solo con variazioni lente del carico.

Nota: Il valore di riferimento aggiuntivo di flusso viene limitato a +/- 50 %.

p1572[0...n] Valore di riferimento aggiuntivo di flusso / Val rif agg flusso

VECTOR_G130/G150 (n/M)

Modificabile: U, T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 4
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** DDS, p0180	**Schema logico:** 6726
Gruppo Par.: Regolazione	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: ASM, PEM, REL	**Normalizzazione:** PERCENT	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
0.0 [%]	100.0 [%]	0.0 [%]

Descrizione: Impostazione del valore di riferimento aggiuntivo di flusso per il regolatore di flusso.

Il valore è riferito al flusso nominale del motore.

Attenzione: Per il funzionamento di regolazione normale è necessario resettare nuovamente il parametro a 0 %.

Nota: Il parametro serve ad ottimizzare il regolatore di flusso. Il modello di corrente non è influenzato dall'impostazione.

p1573[0...n] Valore di soglia flusso, magnetizzazione / Soglia flusso magn

VECTOR_G130/G150 (n/M)

Modificabile: U, T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** DDS, p0180	**Schema logico:** 6722
Gruppo Par.: Regolazione	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: PEM, REL	**Normalizzazione:** PERCENT	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
10.0 [%]	200.0 [%]	100.0 [%]

Descrizione: Impostazione del valore di soglia del flusso per l'abilitazione del valore di riferimento del numero di giri e la fine della visualizzazione della magnetizzazione (r0056.4).

Nota: Il parametro ha influenza solo se il valore attuale di flusso raggiunge durante la magnetizzazione il valore di soglia p1573 più velocemente del tempo impostato in p0346.

In caso di riavviamento al volo (vedere 1200) e dopo la frenatura in corrente continua (vedere p1231) il parametro non ha alcuna influenza.

p1574[0...n] Riserva dinamica di tensione / Din.ris. U

VECTOR_G130/G150 (n/M)

Modificabile: U, T	**Calcolato:** CALC_MOD_LIM_REF	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** DDS, p0180	**Schema logico:** 6723, 6724
Gruppo Par.: Regolazione	**Gruppo delle unità:** 5_1	**Selezione unità:** p0505
Non con tipo mot.: REL	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
0.0 [Veff]	150.0 [Veff]	10.0 [Veff]

Descrizione: Impostazione di una riserva dinamica di tensione.

Nota: Nell'ambito dell'indebolimento di campo vanno previste limitazioni della dinamica di regolazione dovute alle limitate possibilità di regolazione della tensione. Questo può essere migliorato aumentando la riserva di tensione. Con l'aumento della riserva diminuisce la tensione di uscita massima stazionaria (r0071).

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p1576[0...n] Aumento di flusso, numero di giri di adattamento inferiore / Aum.fl. num.g.inf

VECTOR_G130/G150 (n/M)

Modificabile: U, T	**Calcolato:** CALC_MOD_ALL	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** DDS, p0180	**Schema logico:** 6725
Gruppo Par.: Regolazione	**Gruppo delle unità:** 3_1	**Selezione unità:** p0505
Non con tipo mot.: ASM, PEM, REL	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min 0.00 [1/min]	**Max** 210000.00 [1/min]	**Impostazione di fabbrica** 0.00 [1/min]

Descrizione: Impostazione del numero di giri di adattamento inferiore dell'aumento di flusso.
Al di sotto di questo numero di giri p1570 viene impostato come flusso di riferimento.

p1577[0...n] Aumento di flusso, numero di giri di adattamento superiore / Aum.fl. num.g.sup

VECTOR_G130/G150 (n/M)

Modificabile: U, T	**Calcolato:** CALC_MOD_ALL	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** DDS, p0180	**Schema logico:** 6725
Gruppo Par.: Regolazione	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: ASM, PEM, REL	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min 1.0 [%]	**Max** 10000.0 [%]	**Impostazione di fabbrica** 200.0 [%]

Descrizione: Impostazione del numero di giri di adattamento superiore dell'aumento di flusso.
Al di sopra di questo numero di giri il flusso del motore (100 %) viene impostato come flusso di riferimento.

Dipendenza: Il valore del parametro si riferisce al numero di giri di adattamento inferiore dell'aumento di flusso.
Vedi anche: p1576

p1580[0...n] Ottimizzazione del rendimento / Ott.grado effetto

VECTOR_G130/G150 (n/M)

Modificabile: U, T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 2
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** DDS, p0180	**Schema logico:** 6722
Gruppo Par.: Regolazione	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: PEM, REL, FEM	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min 0 [%]	**Max** 100 [%]	**Impostazione di fabbrica** 0 [%]

Descrizione: Impostazione dell'ottimizzazione del rendimento. Per l'ottimizzazione del rendimento il valore di flusso della regolazione viene adattato in base al carico.
Con p1580 = 100 %, in funzionamento a vuoto, il valore di riferimento del flusso viene ridotto al 50 % del flusso nominale del motore.

Nota: L'attivazione di questa funzione è consigliata quando il regolatore di velocità deve soddisfare requisiti dinamici contenuti. Per evitare le oscillazioni, può essere necessario adattare i parametri del regolatore di velocità (aumentare Tn, ridurre Kp).
Occorre inoltre aumentare il tempo di livellamento del filtro del valore di riferimento di flusso (p1582).

p1582[0...n] Valore di riferimento di flusso, tempo di livellamento / V.rif.flus T_reg.

VECTOR_G130/G150 (n/M)

Modificabile: U, T	**Calcolato:** CALC_MOD_REG	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** DDS, p0180	**Schema logico:** 6722, 6724, 6725
Gruppo Par.: Regolazione	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: REL	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min 4 [ms]	**Max** 5000 [ms]	**Impostazione di fabbrica** 15 [ms]

Descrizione: Impostazione del tempo di livellamento per il valore di riferimento di flusso.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

r1583 Valore di riferimento di flusso livellato / Val.rif.flus. reg.

VECTOR_G130/G150 (n/M)	**Modificabile:** -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 4
	Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 6722, 6723, 6724
	Gruppo Par.: Regolazione	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
	Non con tipo mot.: REL	**Normalizzazione:** PERCENT	**Lista esperti:** 1
	Min - [%]	**Max** - [%]	**Impostazione di fabbrica** - [%]

Descrizione: Visualizzazione del valore di riferimento di flusso livellato.
Il valore è riferito al flusso nominale del motore.

p1584[0...n] Funzionamento deflussaggio, val. rif. flusso, tempo livellamento / T livell defluss.

VECTOR_G130/G150 (n/M)	**Modificabile:** U, T	**Calcolato:** CALC_MOD_REG	**Livello di accesso:** 3
	Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** DDS, p0180	**Schema logico:** 6722
	Gruppo Par.: Regolazione	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
	Non con tipo mot.: PEM, REL	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
	Min 0 [ms]	**Max** 20000 [ms]	**Impostazione di fabbrica** 0 [ms]

Descrizione: Impostazione del tempo di livellamento del valore di riferimento di flusso nel campo di deflussaggio.

Raccomand.: Il livellamento va utilizzato soprattutto se non è presente una rigenerazione di rete e di conseguenza nel funzionamento generatorio la tensione del circuito intermedio può salire molto rapidamente.

Nota: È livellato solo l'aumento del valore di riferimento del flusso.

p1585[0...n] Tempo di livellamento del valore attuale di flusso / T livel.val.att.fl

VECTOR_G130/G150 (n/M)	**Modificabile:** U, T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
	Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** DDS, p0180	**Schema logico:** 6726
	Gruppo Par.: Regolazione	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
	Non con tipo mot.: ASM, PEM, REL	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
	Min 0 [ms]	**Max** 1000 [ms]	**Impostazione di fabbrica** 0 [ms]

Descrizione: Impostazione del tempo di livellamento per il valore attuale di flusso.

p1586[0...n] Scalatura della caratteristica di deflussaggio / Scalat. defluss.

VECTOR_G130/G150 (n/M)	**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, FEM	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
	Min 80.0 [%]	**Max** 120.0 [%]	**Impostazione di fabbrica** 100.0 [%]

Descrizione: Impostazione per la scalatura della curva caratteristica di precomando per il punto di intervento del deflussaggio.
Con valori superiori al 100 %, il deflussaggio con carico parziale inizia a regimi più elevati.

Nota: Se il punto di intervento del deflussaggio viene spostato verso un numero di giri più basso, la riserva di tensione in caso di carico parziale aumenta.
Se il punto di intervento del deflussaggio viene spostato verso i regimi più alti, la riserva di tensione si riduce di conseguenza, cosicché in caso di rapidi cambi di carico possono verificarsi delle perdite dinamiche.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

r1589 Corrente di diseccitazione, valore di precomando / Val_prec I_disecc

VECTOR_G130/G150 (n/M)

Modificabile: -
Calcolato: -
Livello di accesso: 4
Tipo di dati: FloatingPoint32
Indice dinamico: -
Schema logico: 6724
Gruppo Par.: Regolazione
Gruppo delle unità: 6_2
Selezione unità: p0505
Non con tipo mot.: ASM, REL, FEM
Normalizzazione: p2002
Lista esperti: 1

Min	Max	Impostazione di fabbrica
- [Aeff]	- [Aeff]	- [Aeff]

Descrizione: Visualizzazione del valore di precomando per la corrente di diseccitazione.

p1590[0...n] Regolatore di flusso, guadagno P / Reg.flusso co.

VECTOR_G130/G150 (n/M)

Modificabile: U, T
Calcolato: CALC_MOD_CON
Livello di accesso: 4
Tipo di dati: FloatingPoint32
Indice dinamico: DDS, p0180
Schema logico: 6723
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	999999.0	10.0

Descrizione: Impostazione del guadagno proporzionale per il regolatore di flusso.

Nota: 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

VECTOR_G130/G150 (n/M)

Modificabile: U, T
Calcolato: CALC_MOD_CON
Livello di accesso: 4
Tipo di dati: FloatingPoint32
Indice dinamico: DDS, p0180
Schema logico: 6723
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: 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.

r1593[0...1] CO: Uscita regolatore di diseccitazione/di flusso / Usc. reg disecc/fl

VECTOR_G130/G150 (n/M)

Modificabile: -
Calcolato: -
Livello di accesso: 4
Tipo di dati: FloatingPoint32
Indice dinamico: -
Schema logico: 6723, 6724, 6726
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 dell'uscita del regolatore di diseccitazione (motore sincrono) o dell'uscita del regolatore di flusso (motore sincrono ad eccitazione esterna, motore asincrono).

Indice: [0] = Uscita PI
[1] = Uscita I

p1594[0...n] Regolatore di diseccitazione, guadagno P / Reg_campo Kp

VECTOR_G130/G150 (n/M)

Modificabile: U, T
Calcolato: -
Livello di accesso: 4
Tipo di dati: FloatingPoint32
Indice dinamico: DDS, p0180
Schema logico: 6724
Gruppo Par.: Regolazione
Gruppo delle unità: -
Selezione unità: -
Non con tipo mot.: ASM, REL, FEM
Normalizzazione: -
Lista esperti: 1

Min	Max	Impostazione di fabbrica
0.00	1000.00	0.00

Descrizione: Impostazione del guadagno P del regolatore di diseccitazione.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p1596[0...n] Regolatore di diseccitazione, tempo dell'azione integratrice / Tn reg. campo

VECTOR_G130/G150 (n/M)

Modificabile: U, T
Calcolato: CALC_MOD_CON
Livello di accesso: 3
Tipo di dati: FloatingPoint32
Indice dinamico: DDS, p0180
Schema logico: 6723, 6724
Gruppo Par.: Regolazione
Gruppo delle unità: -
Selezione unità: -
Non con tipo mot.: REL
Normalizzazione: -
Lista esperti: 1

Min	Max	Impostazione di fabbrica
10 [ms]	10000 [ms]	50 [ms]

Descrizione: Impostazione del tempo dell'azione integratrice del regolatore di diseccitazione.

r1597 CO: Uscita regolatore di diseccitazione / Usc. reg_disecc

VECTOR_G130/G150 (n/M)

Modificabile: -
Calcolato: -
Livello di accesso: 4
Tipo di dati: FloatingPoint32
Indice dinamico: -
Schema logico: 6723
Gruppo Par.: Regolazione
Gruppo delle unità: -
Selezione unità: -
Non con tipo mot.: PEM, REL
Normalizzazione: PERCENT
Lista esperti: 1

Min	Max	Impostazione di fabbrica
- [%]	- [%]	- [%]

Descrizione: Visualizzazione dell'uscita del regolatore di diseccitazione.
Il valore è riferito al flusso nominale del motore.

r1598 CO: Valore di riferimento di flusso totale / Val.rif.flus.glob.

VECTOR_G130/G150 (n/M)

Modificabile: -
Calcolato: -
Livello di accesso: 3
Tipo di dati: FloatingPoint32
Indice dinamico: -
Schema logico: 6714, 6723, 6724, 6725, 6726, 8018
Gruppo Par.: Regolazione
Gruppo delle unità: -
Selezione unità: -
Non con tipo mot.: REL
Normalizzazione: PERCENT
Lista esperti: 1

Min	Max	Impostazione di fabbrica
- [%]	- [%]	- [%]

Descrizione: Visualizzazione del valore di riferimento di flusso attivo.
Il valore è riferito al flusso nominale del motore.

p1599[0...n] Differenza corrente di eccitazione regolatore di flusso / Dif.cor ecc.reg.fl

VECTOR_G130/G150 (n/M)

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.: ASM, PEM, REL
Normalizzazione: -
Lista esperti: 1

Min	Max	Impostazione di fabbrica
0.0 [%]	100.0 [%]	3.0 [%]

Descrizione: Impostazione della differenza consentita tra valore attuale e valore di riferimento della corrente di eccitazione.
Nell'ambito di questa differenza è attivo il regolatore di flusso della corrente di eccitazione.
Se la differenza è al di fuori del valore limite indicato, viene mantenuta la componente I del regolatore di flusso della corrente di eccitazione. Per il regolatore di flusso della corrente che forma il campo viene invece attivato un regolatore I aggiuntivo (tempo dell'azione integratrice secondo p1592).
Se la differenza è compresa nella larghezza di banda, la componente I del regolatore di flusso della corrente di eccitazione viene riattivata e la componente I del regolatore di flusso della corrente che forma il campo viene ridotta in maniera esponenziale nel tempo. La riduzione temporale della componente I avviene in funzione delle costanti di tempo del rotore (r0384).

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p1600[0...n] Regolatore di flusso P, guadagno P / Kp regol.flusso P

VECTOR_G130/G150 (n/M)

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.: ASM, PEM, REL	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min 0.0	**Max** 999999.0	**Impostazione di fabbrica** 10.0

Descrizione: Impostazione del guadagno proporzionale del regolatore di flusso P per motori sincroni ad eccitazione esterna (FEM).

Nota: 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.

r1602 CO: Regolatore di flusso P, uscita / Reg. flusso P usc.

VECTOR_G130/G150 (n/M)

Modificabile: -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 4
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 6726, 6727
Gruppo Par.: Regolazione	**Gruppo delle unità:** 6_2	**Selezione unità:** p0505
Non con tipo mot.: ASM, PEM, REL	**Normalizzazione:** p2002	**Lista esperti:** 1
Min - [Aeff]	**Max** - [Aeff]	**Impostazione di fabbrica** - [Aeff]

Descrizione: Visualizzazione dell'uscita del regolatore di flusso P per motori sincroni ad eccitazione esterna.

p1604[0...n] Metodo a impulsi, limite di corrente / Lim_corr impulsi

VECTOR_G130/G150 (n/M)

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.: ASM, REL, FEM	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min 0.00 [Aeff]	**Max** 10000.00 [Aeff]	**Impostazione di fabbrica** 0.00 [Aeff]

Descrizione: Impostazione del limite di corrente attivo nell'ambito del metodo a impulsi.

Nota: La caratteristica di saturazione del motore definisce il range operativo disponibile per il metodo a impulsi.
Questo range operativo è impostabile mediante il limite di corrente.
Durante la messa in servizio di un motore dell'elenco, il metodo viene impostato automaticamente a seconda del tipo di motore utilizzato.
In caso contrario avviene la preassegnazione con la corrente nominale del motore.

p1605[0...n] Metodo a impulsi, configurazione dello schema / Conf. sch. impuls.

VECTOR_G130/G150 (n/M)

Modificabile: U, T	**Calcolato:** CALC_MOD_CON	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: Integer16	**Indice dinamico:** DDS, p0180	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: Regolazione	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: ASM, REL, FEM	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min 1	**Max** 2	**Impostazione di fabbrica** 2

Descrizione: Impostazione dello schema di impulsi applicato per valutare la posizione continua del rotore.
Nota:
per l'attivazione dello schema di impulsi vedere p1750.

Valore:
1: pm
2: ppmm

Dipendenza: Vedi anche: p1750

Nota: Durante la messa in servizio di un motore dell'elenco, il metodo viene impostato automaticamente a seconda del tipo di motore utilizzato.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

r1606 CO: Metodo a impulsi, schema attuale / Sch_puls att.

VECTOR_G130/G150 (n/M)

Modificabile: -	**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.: ASM, REL, FEM	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
0	2	-

Descrizione: Visualizzazione dello schema di impulsi applicato per valutare la posizione continua del rotore.

Valore:
0: nessuno
1: pm
2: ppmm

Dipendenza: Vedi anche: p1605, p1750

p1607[0...n] Metodo a impulsi, stimolo / Stimolo impul.

VECTOR_G130/G150 (n/M)

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.: ASM, REL, FEM	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
0.000 [mVs]	20000.000 [mVs]	32.000 [mVs]

Descrizione: Impostazione dell'ampiezza di eccitazione (impulso tensione-tempo) per il metodo a impulsi utilizzato per valutare la posizione continua del rotore.

Dipendenza: Vedi anche: p1605, p1750

r1608[0...6] CO: Metodo a impulsi, risposta / Risposta impulsi

VECTOR_G130/G150 (n/M)

Modificabile: -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: Indicazioni, segnali	**Gruppo delle unità:** 6_5	**Selezione unità:** p0505
Non con tipo mot.: ASM, REL, FEM	**Normalizzazione:** p2002	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
- [A]	- [A]	- [A]

Descrizione: Visualizzazione delle risposte di segnale per l'attivazione del metodo a impulsi.

Indice:
[0] = Fase R
[1] = Fase S
[2] = D stimato
[3] = Q stimato
[4] = D stimato AC
[5] = Q stimato AC
[6] = Lungh. vettor. AC

Dipendenza: Vedi anche: p1605, p1607, p1750

p1609[0...n] Funzionamento I/f, valore di riferimento di corrente / Rif_I funz. I/f

VECTOR_G130/G150 (n/M)

Modificabile: U, T	**Calcolato:** CALC_MOD_ALL	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** DDS, p0180	**Schema logico:** 6727
Gruppo Par.: Regolazione	**Gruppo delle unità:** 6_2	**Selezione unità:** p0505
Non con tipo mot.: ASM, PEM, REL	**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 dello statore per il funzionamento di un motore sincrono ad eccitazione esterna (FEM) in modalità operativa I/f (p1300 = 18).

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p1610[0...n] Valore di riferimento statico della coppia (SLVC) / M rif statica

VECTOR_G130/G150 (n/M)

Modificabile: U, T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 2
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** DDS, p0180	**Schema logico:** 1710, 6721, 6722, 6726
Gruppo Par.: Regolazione	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: REL	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min -200.0 [%]	**Max** 200.0 [%]	**Impostazione di fabbrica** 50.0 [%]

Descrizione: Impostazione del valore di riferimento statico di coppia per il campo di numeri di giri minori nella regolazione vettoriale senza encoder (SLVC).

Il parametro viene immesso in % con riferimento alla coppia nominale del motore (r0333).

Nel caso di regolazione vettoriale senza encoder viene impresso un valore di corrente con modello di motore disattivato. p1610 rappresenta il carico massimo che si verifica a numero di giri di riferimento costante.

Attenzione: p1610 dovrebbe essere impostato sempre a un valore superiore almeno del 10% rispetto al carico stazionario massimo effettivo.

Nota: Con p1610 = 0 % viene calcolato un valore di riferimento della corrente che corrisponde al funzionamento a vuoto (ASM: corrente di magnetizzazione nominale).

Con p1610 = 100 % viene calcolato un valore di riferimento della corrente che corrisponde alla coppia nominale del motore.

Nei motori asincroni e in quelli sincroni ad eccitazione permanente i valori negativi vengono convertiti in valori di riferimento positivi.

p1611[0...n] Coppia aggiuntiva di accelerazione (SLVC) / Des. agg. M

VECTOR_G130/G150 (n/M)

Modificabile: U, T	**Calcolato:** CALC_MOD_ALL	**Livello di accesso:** 2
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** DDS, p0180	**Schema logico:** 1710, 6721, 6722, 6726
Gruppo Par.: Regolazione	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: REL	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min 0.0 [%]	**Max** 200.0 [%]	**Impostazione di fabbrica** 30.0 [%]

Descrizione: Immissione del valore di riferimento dinamico di coppia per il campo di numeri di giri minori nella regolazione vettoriale senza encoder (SLVC). Il parametro viene immesso in % con riferimento alla coppia nominale del motore (r0333).

Nota: Durante l'accelerazione e la frenatura p1611 viene aggiunto a p1610 e la coppia totale risultante viene convertita in un corrispondente valore di riferimento della corrente e regolata.

Per le coppie di accelerazione è sempre preferibile utilizzare il precomando della coppia del regolatore di velocità (p1496).

p1612[0...n] Valore riferimento corrente di magnetizzazione funz. controllato / Id_rif. contr.

VECTOR_G130/G150 (n/M)

Modificabile: U, T	**Calcolato:** CALC_MOD_ALL	**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.: ASM, PEM, REL	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min 0.00 [Aeff]	**Max** 10000.00 [Aeff]	**Impostazione di fabbrica** 0.00 [Aeff]

Descrizione: Impostazione del valore di riferimento della corrente di magnetizzazione nel funzionamento controllato senza encoder.

Il valore è valido solo durante l'orientamento del modello di corrente.

Dipendenza: Vedi anche: p1610, p1611

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 2011 All Rights Reserved

p1616[0...n] Valore di riferimento di corrente, tempo di livellamento / Spianam.T I rif

VECTOR_G130/G150 (n/M)

Modificabile: U, T	**Calcolato:** CALC_MOD_REG	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** DDS, p0180	**Schema logico:** 6721, 6722, 6726
Gruppo Par.: Regolazione	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: REL	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min 4 [ms]	**Max** 10000 [ms]	**Impostazione di fabbrica** 40 [ms]

Descrizione: Impostazione del tempo di livellamento per il riferimento di corrente o coppia nel range operativo controllato con regolazione vettoriale senza encoder.

Nota: Il parametro è attivo solo nell'intervallo di applicazione della corrente per la regolazione vettoriale senza encoder.

Per i motori asincroni il riferimento di corrente è calcolato a partire da p1610; per i motori sincroni ad eccitazione esterna il valore di riferimento di coppia è calcolato a partire da p1611.

r1617 CO: Riferimento di coppia (controllato) / M_rif SLVC impost.

VECTOR_G130/G150 (n/M)

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.: ASM, PEM, REL	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min - [Nm]	**Max** - [Nm]	**Impostazione di fabbrica** - [Nm]

Descrizione: Valore di riferimento della coppia per la regolazione senza encoder della macchina sincrona ad eccitazione esterna nel range operativo controllato (sotto p1755 * p1756).

r1618 Precomando regolatore del modello di corrente / Prec reg mod corr

VECTOR_G130/G150 (n/M)

Modificabile: -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 4
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: Regolazione	**Gruppo delle unità:** 6_2	**Selezione unità:** p0505
Non con tipo mot.: ASM, PEM, REL	**Normalizzazione:** p2002	**Lista esperti:** 1
Min - [Aeff]	**Max** - [Aeff]	**Impostazione di fabbrica** - [Aeff]

Descrizione: Visualizzazione del valore di precomando del regolatore del modello di corrente. Si tratta di una corrente di magnetizzazione in direzione d.

p1619[0...n] Soglia inseguimento valore di riferimento/attuale / Soglia ins rif/att

VECTOR_G130/G150 (n/M)

Modificabile: U, T	**Calcolato:** CALC_MOD_ALL	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** DDS, p0180	**Schema logico:** 6727
Gruppo Par.: Regolazione	**Gruppo delle unità:** 6_2	**Selezione unità:** p0505
Non con tipo mot.: ASM, PEM, REL	**Normalizzazione:** p2002	**Lista esperti:** 1
Min 0.00 [Aeff]	**Max** 10000.00 [Aeff]	**Impostazione di fabbrica** 0.00 [Aeff]

Descrizione: Soglia per l'inseguimento del valore di riferimento/attuale della corrente dello statore in direzione del modello di corrente.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p1620[0...n] Corrente dello statore minima / I statore min

VECTOR_G130/G150 (n/M)

Modificabile: U, T	**Calcolato:** CALC_MOD_ALL	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** DDS, p0180	**Schema logico:** 6727
Gruppo Par.: Regolazione	**Gruppo delle unità:** 6_2	**Selezione unità:** p0505
Non con tipo mot.: ASM, PEM, REL	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min -10000.00 [Aeff]	**Max** 10000.00 [Aeff]	**Impostazione di fabbrica** 0.00 [Aeff]

Descrizione: Impostazione della corrente dello statore minima per motori sincroni ad eccitazione esterna (FEM).

Un valore negativo significa che la corrente dello statore che forma il campo (asse d) presenta un segno negativo. Il valore valido viene limitato internamente al 50% della corrente nominale del motore (p0305)

p1621[0...n] Numero di giri di distacco cos phi interno = 1 / n distac cos phi=1

VECTOR_G130/G150 (n/M)

Modificabile: U, T	**Calcolato:** CALC_MOD_ALL	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** DDS, p0180	**Schema logico:** 6727
Gruppo Par.: Regolazione	**Gruppo delle unità:** 3_1	**Selezione unità:** p0505
Non con tipo mot.: ASM, PEM, REL	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min 0.00 [1/min]	**Max** 210000.00 [1/min]	**Impostazione di fabbrica** 0.00 [1/min]

Descrizione: Impostazione del numero di giri di distacco al quale si passa dal cos phi = 1 interno a quello esterno.

Se il valore immesso supera il numero di giri nominale, nell'intero ambito del numero di giri si passa al cos phi = 1 interno.

p1622[0...n] Valore riferim. corrente che forma campo, costante livellamento / T liv rif corr cam

VECTOR_G130/G150 (n/M)

Modificabile: U, T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** DDS, p0180	**Schema logico:** 6727
Gruppo Par.: Regolazione	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: ASM, PEM, REL	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min 0.1 [ms]	**Max** 200.0 [ms]	**Impostazione di fabbrica** 20.0 [ms]

Descrizione: Impostazione della costante di tempo di livellamento per il valore di riferimento della componente di corrente che forma il campo.

La corrente così filtrata partecipa al calcolo del cos phi.

r1623[0...1] Valore di riferimento di corrente che forma campo (stazionario) / Id rif.stazion.

VECTOR_G130/G150 (n/M)

Modificabile: -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 4
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 6723, 6726, 6727
Gruppo Par.: Indicazioni, segnali	**Gruppo delle unità:** 6_2	**Selezione unità:** p0505
Non con tipo mot.: PEM, REL	**Normalizzazione:** p2002	**Lista esperti:** 1
Min - [Aeff]	**Max** - [Aeff]	**Impostazione di fabbrica** - [Aeff]

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

Nota: Per l'indice 1:

visualizzazione della corrente stazionaria che forma il campo sul lato statore nei motori sincroni ad eccitazione esterna senza la quota di sorveglianza della corrente di eccitazione (r1644).

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

r1624 Valore di riferimento totale di corrente che forma il campo / Id rif. totale

VECTOR_G130/G150 (n/M)

Modificabile: -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 4
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 6640, 6721, 6723, 6727
Gruppo Par.: Indicazioni, segnali	**Gruppo delle unità:** 6_2	**Selezione unità:** p0505
Non con tipo mot.: REL	**Normalizzazione:** p2002	**Lista esperti:** 1
Min - [Aeff]	**Max** - [Aeff]	**Impostazione di fabbrica** - [Aeff]

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

Questo è costituito da un valore di riferimento di corrente stazionario che forma il campo r1623 e da un componente dinamico che si imposta solo in caso di modifiche del valore di riferimento del flusso.

p1625[0...n] Calibrazione valore di riferimento corrente di eccitazione / Cal rif corr eccit

VECTOR_G130/G150 (n/M)

Modificabile: U, T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** DDS, p0180	**Schema logico:** 6727
Gruppo Par.: Regolazione	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: ASM, PEM, REL	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min 10.0 [%]	**Max** 200.0 [%]	**Impostazione di fabbrica** 100.0 [%]

Descrizione: Fattore di guadagno per la valutazione ponderata del valore di riferimento della corrente di eccitazione.

r1626 CO: Valore di riferimento corrente di eccitazione / Rif. corr.ecc.

VECTOR_G130/G150 (n/M)

Modificabile: -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 6727
Gruppo Par.: Regolazione	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: ASM, PEM, REL	**Normalizzazione:** PERCENT	**Lista esperti:** 1
Min - [%]	**Max** - [%]	**Impostazione di fabbrica** - [%]

Descrizione: Visualizzazione del valore di riferimento della corrente di eccitazione calcolato.

Dipendenza: Vedi anche: p0390

r1627 CO: Angolo di carico del modello di corrente / Ang car mod corr

VECTOR_G130/G150 (n/M)

Modificabile: -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 6727
Gruppo Par.: Regolazione	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: ASM, PEM, REL	**Normalizzazione:** p2005	**Lista esperti:** 1
Min - [°]	**Max** - [°]	**Impostazione di fabbrica** - [°]

Descrizione: Visualizzazione dell'angolo di carico del modello di corrente.

p1628[0...n] Fattore di dinamica regolatore del modello di corrente / Fat din reg mod I

VECTOR_G130/G150 (n/M)

Modificabile: U, T	**Calcolato:** CALC_MOD_CON	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** DDS, p0180	**Schema logico:** 6727
Gruppo Par.: Funzioni	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: ASM, PEM, REL	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min 1 [%]	**Max** 400 [%]	**Impostazione di fabbrica** 50 [%]

Descrizione: Impostazione del fattore dinamico per il regolatore del modello di corrente.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p1629[0...n] Guadagno P regolatore del modello di corrente / Guad reg mod corr

VECTOR_G130/G150 (n/M)

Modificabile: U, T	**Calcolato:** CALC_MOD_CON	**Livello di accesso:** 4
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** DDS, p0180	**Schema logico:** 6727
Gruppo Par.: Regolazione	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: ASM, PEM, REL	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
0.000	100000.000	0.000

Descrizione: Impostazione del guadagno proporzionale per il regolatore del modello di corrente.
Questo valore viene preimpostato automaticamente tramite p3900 o p0340 a conclusione della messa in servizio.

p1630[0...n] Tempo dell'azione integratrice regolatore del modello corrente / Tp a_t reg mod_cor

VECTOR_G130/G150 (n/M)

Modificabile: U, T	**Calcolato:** CALC_MOD_CON	**Livello di accesso:** 4
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** DDS, p0180	**Schema logico:** 6727
Gruppo Par.: Regolazione	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: ASM, PEM, REL	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
0.00 [ms]	10000.00 [ms]	0.00 [ms]

Descrizione: Impostazione del tempo dell'azione integratrice per il regolatore del modello di corrente.
Questo valore viene preimpostato automaticamente tramite p3900 o p0340 a conclusione della messa in servizio.

r1631 Guadagno P attivo regolatore del modello di corrente / Guad at reg mod I

VECTOR_G130/G150 (n/M)

Modificabile: -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 6727
Gruppo Par.: Regolazione	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: ASM, PEM, REL	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
-	-	-

Descrizione: Visualizzazione del guadagno P attivo del regolatore del modello di corrente.

r1632 Tempo azione integratrice attivo regolatore modello di corrente / Tn att reg mod cor

VECTOR_G130/G150 (n/M)

Modificabile: -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 6727
Gruppo Par.: Regolazione	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: ASM, PEM, REL	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
- [ms]	- [ms]	- [ms]

Descrizione: Visualizzazione del tempo dell'azione integratrice attivo del regolatore del modello di corrente.

r1633 Valore di riferimento di flusso del modello di corrente / Rif fl reg mod cor

VECTOR_G130/G150 (n/M)

Modificabile: -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 6727
Gruppo Par.: Regolazione	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: ASM, PEM, REL	**Normalizzazione:** PERCENT	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
- [%]	- [%]	- [%]

Descrizione: Visualizzazione del valore di riferimento di flusso attivo del modello di corrente.
Il valore è riferito al flusso nominale del motore.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

r1634 Valore attuale di flusso del modello di corrente / Att fl reg mod cor

VECTOR_G130/G150 (n/M)

Modificabile: -
Calcolato: -
Livello di accesso: 3
Tipo di dati: FloatingPoint32
Indice dinamico: -
Schema logico: 6727
Gruppo Par.: Regolazione
Gruppo delle unità: -
Selezione unità: -
Non con tipo mot.: ASM, PEM, REL
Normalizzazione: PERCENT
Lista esperti: 1

Min	Max	Impostazione di fabbrica
- [%]	- [%]	- [%]

Descrizione: Visualizzazione del valore attuale di flusso attivo del modello di corrente.
Il valore è riferito al flusso nominale del motore.

r1635 Regolatore del modello di corrente, componente I / Comp_I reg mod_cor

VECTOR_G130/G150 (n/M)

Modificabile: -
Calcolato: -
Livello di accesso: 4
Tipo di dati: FloatingPoint32
Indice dinamico: -
Schema logico: 6727
Gruppo Par.: Regolazione
Gruppo delle unità: 6_2
Selezione unità: p0505
Non con tipo mot.: ASM, PEM, REL
Normalizzazione: p2002
Lista esperti: 1

Min	Max	Impostazione di fabbrica
- [Aeff]	- [Aeff]	- [Aeff]

Descrizione: Visualizzazione della componente I del regolatore del modello di corrente.

r1636 Regolatore del modello di corrente, uscita / Usc reg mod corr

VECTOR_G130/G150 (n/M)

Modificabile: -
Calcolato: -
Livello di accesso: 4
Tipo di dati: FloatingPoint32
Indice dinamico: -
Schema logico: 6727
Gruppo Par.: Regolazione
Gruppo delle unità: 6_2
Selezione unità: p0505
Non con tipo mot.: ASM, PEM, REL
Normalizzazione: p2002
Lista esperti: 1

Min	Max	Impostazione di fabbrica
- [Aeff]	- [Aeff]	- [Aeff]

Descrizione: Visualizzazione dell'uscita del regolatore del modello di corrente.

r1637 Modello di corrente, corrente di magnetizzazione asse d / Cor mag asse d mod

VECTOR_G130/G150 (n/M)

Modificabile: -
Calcolato: -
Livello di accesso: 4
Tipo di dati: FloatingPoint32
Indice dinamico: -
Schema logico: 6727
Gruppo Par.: Regolazione
Gruppo delle unità: 6_2
Selezione unità: p0505
Non con tipo mot.: ASM, PEM, REL
Normalizzazione: p2002
Lista esperti: 1

Min	Max	Impostazione di fabbrica
- [Aeff]	- [Aeff]	- [Aeff]

Descrizione: Visualizzazione della corrente di magnetizzazione del modello di corrente nell'asse d.

r1638 Modello di corrente, corrente di magnetizzazione asse q / Cor mag asse q mod

VECTOR_G130/G150 (n/M)

Modificabile: -
Calcolato: -
Livello di accesso: 4
Tipo di dati: FloatingPoint32
Indice dinamico: -
Schema logico: 6727
Gruppo Par.: Regolazione
Gruppo delle unità: 6_2
Selezione unità: p0505
Non con tipo mot.: ASM, PEM, REL
Normalizzazione: p2002
Lista esperti: 1

Min	Max	Impostazione di fabbrica
- [Aeff]	- [Aeff]	- [Aeff]

Descrizione: Visualizzazione della corrente di magnetizzazione del modello di corrente nell'asse q.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

r1639 CO: Modello di corrente Isq dopo inseguimento del valore attuale / I_mod Isq inseg

VECTOR_G130/G150 (n/M)

Modificabile: -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 4
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 6727
Gruppo Par.: Regolazione	**Gruppo delle unità:** 6_2	**Selezione unità:** p0505
Non con tipo mot.: ASM, PEM, REL	**Normalizzazione:** p2002	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
- [Aeff]	- [Aeff]	- [Aeff]

Descrizione: Visualizzazione della corrente dello statore nell'asse q dopo l'inseguimento del valore attuale di corrente.

p1640[0...n] CI: Valore attuale della corrente eccitatrice, sorgente del segnale / S_s corr. ecc.att

VECTOR_G130/G150 (n/M)

Modificabile: T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: Unsigned32 / FloatingPoint32	**Indice dinamico:** CDS, p0170	**Schema logico:** 6727
Gruppo Par.: Regolazione	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: ASM, PEM, REL	**Normalizzazione:** PERCENT	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
-	-	0

Descrizione: Impostazione della sorgente del segnale per il valore attuale della corrente di eccitazione.

r1641 Valore attuale della corrente di eccitazione / Val.att.corr.eccit

VECTOR_G130/G150 (n/M)

Modificabile: -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 6727, 8018
Gruppo Par.: Regolazione	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: ASM, PEM, REL	**Normalizzazione:** PERCENT	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
- [%]	- [%]	- [%]

Descrizione: Visualizzazione del valore attuale della corrente di eccitazione letto.

Dipendenza: Vedi anche: p0390

p1642[0...n] Corrente minima di eccitazione / Corr. min eccitaz

VECTOR_G130/G150 (n/M)

Modificabile: U, T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 4
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** DDS, p0180	**Schema logico:** 6727
Gruppo Par.: Regolazione	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: ASM, PEM, REL	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
0.1 [%]	50.0 [%]	5.0 [%]

Descrizione: Impostazione della corrente minima di eccitazione.
In questo modo si possono evitare le correnti di eccitazione negative.

p1643[0...n] Fattore di guadagno regolazione corrente minima di eccitazione / Fatt.g corr min ec

VECTOR_G130/G150 (n/M)

Modificabile: U, T	**Calcolato:** CALC_MOD_CON	**Livello di accesso:** 4
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** DDS, p0180	**Schema logico:** 6727
Gruppo Par.: Regolazione	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: ASM, PEM, REL	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
0.00	5.00	0.40

Descrizione: Impostazione del fattore di guadagno per la regolazione della corrente minima di eccitazione.
Questa è attiva quando la corrente di eccitazione è inferiore al 75 % di p1642.

Dipendenza: Vedi anche: p1642

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

r1644 CO: Uscita sorveglianza corrente di eccitazione / Usc.sorv.corr.ecc

VECTOR_G130/G150 (n/M)

Modificabile: -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 4
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 6727
Gruppo Par.: Regolazione	**Gruppo delle unità:** 6_2	**Selezione unità:** p0505
Non con tipo mot.: ASM, PEM, REL	**Normalizzazione:** p2002	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
- [Aeff]	- [Aeff]	- [Aeff]

Descrizione: Visualizzazione dell'uscita della sorveglianza della corrente di eccitazione in caso di motori sincroni ad eccitazione esterna.

p1645[0...6] BI: Sorgente del segnale conferme eccitazione / S_s conf. ecc.

VECTOR_G130/G150 (n/M)

Modificabile: T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: Unsigned32 / Binary	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 6495
Gruppo Par.: Comandi	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: ASM, PEM, REL	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
-	-	1

Descrizione: Impostazione della sorgente del segnale per le risposte di conferma dell'eccitazione.

Indice:
[0] = Eccitatrice pronta all'inserzione
[1] = Eccitatrice pronta al funzionamento
[2] = Eccitatrice funzionante
[3] = Segnale cumulativo anomalia eccitatrice
[4] = Segnale cumulativo avviso eccitatrice
[5] = non utilizzato
[6] = non utilizzato

Dipendenza: Vedi anche: r1649

p1646 Eccitatrice, tempo di sorveglianza / T sorv eccitaz.

VECTOR_G130/G150 (n/M)

Modificabile: T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 2
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 6495
Gruppo Par.: Comandi	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: ASM, PEM, REL	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
2.0 [s]	1300.0 [s]	20.0 [s]

Descrizione: Impostazione del tempo di sorveglianza dell'eccitazione.
Dopo un comando ON la risposta deve essere ricevuta entro questo tempo di sorveglianza.

Nota: Dopo il comando di inserzione per l'eccitazione (r1648.0 = 1) la risposta deve pervenire entro questo tempo di sorveglianza a r1649.1 (vedere p1645[1]).
Questo tempo di sorveglianza è attivo dopo l'abilitazione del funzionamento dell'eccitatrice (r1648.3 = 1) fino alla risposta di conferma "Eccitatrice in funzione" (r1649.2 = 1, BI: p1645[2]).

p1647 Ritardo di disinserzione eccitatrice / T_disins. ecc.

VECTOR_G130/G150 (n/M)

Modificabile: T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 2
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 6495
Gruppo Par.: Comandi	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: ASM, PEM, REL	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
0.0 [s]	5.0 [s]	0.8 [s]

Descrizione: Impostazione del tempo di ritardo di disinserzione per la disattivazione dell'eccitatrice.

Nota: Il tempo di ritardo inizia quando alla disinserzione si ha r0863.0 = 0.
Al termine del tempo di ritardo r1648.0 e r1648.3 vengono ripristinati.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

r1648.0...11 CO/BO: Parola di comando eccitatrice / Par.com eccitat.

VECTOR_G130/G150 (n/M)

Modificabile: - **Calcolato:** - **Livello di accesso:** 2
Tipo di dati: Unsigned16 **Indice dinamico:** - **Schema logico:** 6495
Gruppo Par.: Indicazioni, segnali **Gruppo delle unità:** - **Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: ASM, PEM, REL **Normalizzazione:** - **Lista esperti:** 1

Min	Max	Impostazione di fabbrica
-	-	-

Descrizione: Visualizzazione della parola di comando per l'eccitatrice.

Campo di bit:

Bit	Nome del segnale	Segnale 1	Segnale 0	FP
00	Attivazione dell'eccitatrice	Sì	No	-
01	Eccitatrice, nessun OFF2	Sì	No	-
02	Eccitatrice, nessun OFF3	Sì	No	-
03	Eccitatrice, abilitazione funzionamento	Sì	No	-
07	Tacitazione anomalia eccitatrice	Sì	No	-
10	Controllo da eccitatrice	Sì	No	-
11	Eccitatr. campo rot. inv.: invers. val. di rifer. corr. eccit.	Sì	No	-

r1649.0...7 CO/BO: Parola di stato eccitatrice / ZSW eccitatrice

VECTOR_G130/G150 (n/M)

Modificabile: - **Calcolato:** - **Livello di accesso:** 2
Tipo di dati: Unsigned16 **Indice dinamico:** - **Schema logico:** 6495
Gruppo Par.: Indicazioni, segnali **Gruppo delle unità:** - **Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: ASM, PEM, REL **Normalizzazione:** - **Lista esperti:** 1

Min	Max	Impostazione di fabbrica
-	-	-

Descrizione: Visualizzazione della parola di stato dell'eccitatrice.

Campo di bit:

Bit	Nome del segnale	Segnale 1	Segnale 0	FP
00	Conferma eccitatrice pronta all'inserzione	Sì	No	-
01	Conferma eccitatrice pronta al funzionamento	Sì	No	-
02	Conferma eccitatrice funzionante	Sì	No	-
03	Segnale cumulativo anomalia eccitatrice	Sì	No	-
07	Segnale cumulativo avviso eccitatrice	Sì	No	-

Dipendenza: Vedi anche: p1645

r1650 Val. di rifer. di corrente, formazione coppia a monte del filtro / Iq_rif pre filtro

VECTOR_G130/G150 (n/M)

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.

VECTOR_G130/G150 (n/M)

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.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p1653[0...n] Val. di rif. corr. che forma coppia, tempo di livellam. minimo / V_rif copp liv_min

VECTOR_G130/G150 (n/M)

Modificabile: U, T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 4
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** DDS, p0180	**Schema logico:** 6710
Gruppo Par.: Regolazione	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: PEM, REL	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
0.1 [ms]	20.0 [ms]	0.1 [ms]

Descrizione: Impostazione della costante di tempo di livellamento minima per il valore di riferimento della componente di corrente formante la coppia.

p1654[0...n] Val.rif.corr. che forma coppia, tempo di livellam. campo deflus. / T liv rif copp ind

VECTOR_G130/G150 (n/M)

Modificabile: U, T	**Calcolato:** CALC_MOD_ALL	**Livello di accesso:** 4
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** DDS, p0180	**Schema logico:** 6710
Gruppo Par.: Regolazione	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: PEM, REL	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
0.1 [ms]	50.0 [ms]	4.8 [ms]

Descrizione: Impostazione della costante di tempo di livellamento per il valore di riferimento della componente di corrente formante la coppia.

Nota: Il tempo di livellamento è attivo al raggiungimento dell'intervallo di attenuazione del campo.

p1655[0...4] CI: Filtro rif. corrente/val. attuale giri, tuning freq. intrinseca / F_rif_I v_a n tfi

VECTOR_G130/G150 (n/M)

Modificabile: U, T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: Unsigned32 / FloatingPoint32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 1710, 6710
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 il tuning della frequenza intrinseca dei filtri del valore di riferimento di corrente 1, 2 e del filtro del valore attuale del numero di giri 5.

Indice:
[0] = Filtro 1
[1] = Filtro 2
[2] = Riservato
[3] = Riservato
[4] = Filtro 5

p1656[0...n] Attivazione filtro riferimento corrente/valore attuale n. giri / Filtro I_rif attiv

VECTOR_G130/G150 (n/M)

Modificabile: U, T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: Unsigned16	**Indice dinamico:** DDS, p0180	**Schema logico:** 4715, 6710
Gruppo Par.: Regolazione	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: REL	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
-	-	0000 0001 bin

Descrizione: Impostazione per l'attivazione/disattivazione dei filtri del valore di riferimento di corrente 1, 2 e del filtro del valore attuale del numero di giri 5.

Campo di bit:

Bit	Nome del segnale	Segnale 1	Segnale 0	FP
00	Filtro 1	Attivo	Inattivo	-
01	Filtro 2	Attivo	Inattivo	-
04	Filtro 5	Attivo	Inattivo	-

Dipendenza: I singoli filtri del valore di riferimento della corrente / valore attuale del numero di giri sono parametrizzati a partire da p1657.

Nota: Quando non sono necessari tutti i filtri, essi dovrebbero essere utilizzati in modo completo, a partire dal filtro 1.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p1657[0...n] Filtro del valore di riferimento di corrente 1, tipo / I_rif_filt 1 tipo

VECTOR_G130/G150 (n/M)

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

p1658[0...n] Filtro val. di riferim. di corrente 1, freq. intrinseca denom. / I_rif_filt 1 fn_n

VECTOR_G130/G150 (n/M)

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

VECTOR_G130/G150 (n/M)

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

VECTOR_G130/G150 (n/M)

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.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p1661[0...n] Filtro del val. di rifer. di corrente 1, livellamento numer. / I_rif_filt 1 D_z

VECTOR_G130/G150 (n/M)

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

VECTOR_G130/G150 (n/M)

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.

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

VECTOR_G130/G150 (n/M)

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

VECTOR_G130/G150 (n/M)

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.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p1665[0...n] Filtro del val. di rifer. di corrente 2, freq. intrinseca numer. / I_rif_filt 2 fn_z

VECTOR_G130/G150 (n/M)	**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

VECTOR_G130/G150 (n/M)	**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.

p1677[0...n] Tipo filtro valore attuate numero di giri 5 / n_att_filt 5 tipo

VECTOR_G130/G150 (n/M)	**Modificabile:** U, T	**Calcolato:** CALC_MOD_CON	**Livello di accesso:** 3
	Tipo di dati: Integer16	**Indice dinamico:** DDS, p0180	**Schema logico:** 4715
	Gruppo Par.: Regolazione	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
	Non con tipo mot.: REL	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
	Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
	1	2	2

Descrizione: Impostazione del filtro del valore attuale del numero di giri 5 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 attuale del numero di giri è parametrizzato tramite p1656.4 e p1677 ... p1681.

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

p1678[0...n] Filtro valore attuale n. giri 5, freq. intrinseca denominatore / n_att_filt 5 fn_n

VECTOR_G130/G150 (n/M)	**Modificabile:** U, T	**Calcolato:** CALC_MOD_CON	**Livello di accesso:** 3
	Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** DDS, p0180	**Schema logico:** 4715
	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 attuale del numero di giri 5 (PT2, filtro generale).

Dipendenza: Il filtro del valore attuale del numero di giri è parametrizzato tramite p1656.4 e p1677 ... p1681.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p1679[0...n] Filtro del val. att. numero di giri 5, livellamento denom. / n_att_filt 5 D_n

VECTOR_G130/G150 (n/M)

Modificabile: U, T	**Calcolato:** CALC_MOD_CON	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** DDS, p0180	**Schema logico:** 4715
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 attuale del numero di giri 5.

Dipendenza: Il filtro del valore attuale del numero di giri è parametrizzato tramite p1656.4 e p1677 ... p1681.

p1680[0...n] Filtro del val. att. num. di giri 5, freq. intrinseca numeratore / n_att_filt 5 fn_z

VECTOR_G130/G150 (n/M)

Modificabile: U, T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** DDS, p0180	**Schema logico:** 4715
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 attuale del numero di giri 5 (filtro generale).

Dipendenza: Il filtro del valore attuale del numero di giri è parametrizzato tramite p1656.4 e p1677 ... p1681.

p1681[0...n] Filtro del val. att. num. di giri 5, livellamento numeratore / n_att_filt 5 D_z

VECTOR_G130/G150 (n/M)

Modificabile: U, T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** DDS, p0180	**Schema logico:** 4715
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 attuale del numero di giri 5.

Dipendenza: Il filtro del valore attuale del numero di giri è parametrizzato tramite p1656.4 e p1677 ... p1681.

p1699 Filtro acquisizione dati / Filtro trasm. dati

VECTOR_G130/G150 (n/M)

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: p1416, p1656, p1657, p1658, p1659, p1660, p1661, p1662, p1663, p1664, p1665, p1666

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p1702[0...n] Scalatura precomando del regolatore di corrente Isd / Sc. prec.reg. Isd

VECTOR_G130/G150 (n/M)

Modificabile: U, T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 4
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** DDS, p0180	**Schema logico:** 6714
Gruppo Par.: Regolazione	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: ASM, REL	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min 0.0 [%]	**Max** 200.0 [%]	**Impostazione di fabbrica** 70.0 [%]

Descrizione: Impostazione della scalatura del precomando dinamico del regolatore di corrente per il componente di corrente che forma il flusso Isd.

Nota: Il parametro è attivo nei motori sincroni ad eccitazione permanente ed esterna.

p1703[0...n] Scalatura precomando del regolatore di corrente Isq / Sc. prec.reg. Isq

VECTOR_G130/G150 (n/M)

Modificabile: U, T	**Calcolato:** CALC_MOD_CON	**Livello di accesso:** 4
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** DDS, p0180	**Schema logico:** 6714
Gruppo Par.: Regolazione	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: REL	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min 0.0 [%]	**Max** 200.0 [%]	**Impostazione di fabbrica** 70.0 [%]

Descrizione: Impostazione della scalatura del precomando dinamico del regolatore di corrente per il componente di corrente formante la coppia/forza Isq.

p1704[0...n] Scalatura FEM precomando del regolatore di corrente Isq / Sc FEM pr reg corr

VECTOR_G130/G150 (n/M)

Modificabile: U, T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 4
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** DDS, p0180	**Schema logico:** 6714, 6726
Gruppo Par.: Regolazione	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: ASM, PEM, REL	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min 0.0 [%]	**Max** 200.0 [%]	**Impostazione di fabbrica** 100.0 [%]

Descrizione: Impostazione della scalatura del precomando FEM per il regolatore di corrente Isq.

p1705[0...n] Soglia inseguimento valore di riferimento/attuale di flusso / Sog ins rif/att fl

VECTOR_G130/G150 (n/M)

Modificabile: U, T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 4
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** DDS, p0180	**Schema logico:** 6714, 6726
Gruppo Par.: Regolazione	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: ASM, PEM, REL	**Normalizzazione:** PERCENT	**Lista esperti:** 1
Min 0.0 [%]	**Max** 100.0 [%]	**Impostazione di fabbrica** 100.0 [%]

Descrizione: Soglia per l'inseguimento del valore di riferimento/attuale del precomando FEM del regolatore di corrente Isq.

p1715[0...n] Regolatore di corrente, guadagno P / Kp reg corr

VECTOR_G130/G150 (n/M)

Modificabile: U, T	**Calcolato:** CALC_MOD_CON	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** DDS, p0180	**Schema logico:** 1710, 6714, 7017
Gruppo Par.: Regolazione	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: REL	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min 0.000	**Max** 100000.000	**Impostazione di fabbrica** 0.000

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.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p1717[0...n] Regolatore di corrente, tempo dell'azione integratrice / Reg_I Tn

VECTOR_G130/G150 (n/M)

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

r1718 CO: Uscita regolatore Isq / Uscita reg. Isq

VECTOR_G130/G150 (n/M)

Modificabile: - | **Calcolato:** - | **Livello di accesso:** 4
Tipo di dati: FloatingPoint32 | **Indice dinamico:** - | **Schema logico:** 6714
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 dell'uscita attuale del regolatore di corrente Isq (corrente che costituisce la coppia/forza, regolatore PI).
Il valore contiene la componente proporzionale e integrale del regolatore PI.

r1719 Componente integrale regolatore Isq / Reg. Isq quota I

VECTOR_G130/G150 (n/M)

Modificabile: - | **Calcolato:** - | **Livello di accesso:** 4
Tipo di dati: FloatingPoint32 | **Indice dinamico:** - | **Schema logico:** 6714
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 della componente integrale del regolatore di corrente Isq (corrente che forma la coppia/forza, regolatore PI).

r1723 CO: Uscita regolatore Isd / Usc. reg. isd

VECTOR_G130/G150 (n/M)

Modificabile: - | **Calcolato:** - | **Livello di accesso:** 4
Tipo di dati: FloatingPoint32 | **Indice dinamico:** - | **Schema logico:** 6714
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 dell'uscita attuale del regolatore di corrente Isd (corrente che costituisce il flusso, regolatore PI).
Il valore contiene la componente proporzionale e integrale del regolatore PI.

r1724 Componente integrale regolatore Isd / Reg isd quota I

VECTOR_G130/G150 (n/M)

Modificabile: - | **Calcolato:** - | **Livello di accesso:** 4
Tipo di dati: FloatingPoint32 | **Indice dinamico:** - | **Schema logico:** 6714
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 della componente integrale del regolatore di corrente Isd (corrente che costituisce il flusso, regolatore PI).

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

r1725 Regolatore Isd, limite componente integrale / Lim.I reg isd

VECTOR_G130/G150 (n/M)

Modificabile: -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 4
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 6714
Gruppo Par.: Regolazione	**Gruppo delle unità:** 5_1	**Selezione unità:** p0505
Non con tipo mot.: REL	**Normalizzazione:** p2001	**Lista esperti:** 1
Min - [Veff]	**Max** - [Veff]	**Impostazione di fabbrica** - [Veff]

Descrizione: Visualizzazione del valore limite del componente integrale del regolatore di corrente Isd.

p1726[0...n] Disaccoppiamento diramazione trasversale, scalatura / Scala dis.trasv.

VECTOR_G130/G150 (n/M)

Modificabile: U, T	**Calcolato:** CALC_MOD_ALL	**Livello di accesso:** 4
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** DDS, p0180	**Schema logico:** 6714
Gruppo Par.: Regolazione	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: REL	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min 0.0 [%]	**Max** 200.0 [%]	**Impostazione di fabbrica** 75.0 [%]

Descrizione: Impostazione della scalatura del disaccoppiamento trasversale.

Nota: Il parametro è inefficace in caso di regolazione vettoriale senza encoder. In questo caso si avanza sempre con p1727. Se si imposta p1726 = 0, il disaccoppiamento trasversale viene disattivato. La componente integrale del regolatore di corrente Isd resta attiva in tutto il campo di regolazione del numero di giri.

In caso di regolazione di motori sincroni questo parametro serve per la scalatura del disaccoppiamento del regolatore di corrente.

p1727[0...n] Disaccoppiam. diramaz. trasvers. al limite di tens. della scala / Sc.max.U dis.tras.

VECTOR_G130/G150 (n/M)

Modificabile: U, T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 4
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** DDS, p0180	**Schema logico:** 6714
Gruppo Par.: Regolazione	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: REL	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min 0.0 [%]	**Max** 200.0 [%]	**Impostazione di fabbrica** 50.0 [%]

Descrizione: Impostazione della scalatura del disaccoppiamento trasversale al raggiungimento della limitazione della tensione.

r1728 Tensione di disaccoppiamento asse longitudinale / U_disacc. asse l.

VECTOR_G130/G150 (n/M)

Modificabile: -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 6714
Gruppo Par.: Regolazione	**Gruppo delle unità:** 5_1	**Selezione unità:** p0505
Non con tipo mot.: REL	**Normalizzazione:** p2001	**Lista esperti:** 1
Min - [Veff]	**Max** - [Veff]	**Impostazione di fabbrica** - [Veff]

Descrizione: Visualizzazione dell'uscita attuale dell'accoppiamento canale trasversale per l'asse d.

r1729 Tensione di disaccoppiamento asse trasversale / U_disacc. asse tr.

VECTOR_G130/G150 (n/M)

Modificabile: -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 6714
Gruppo Par.: Regolazione	**Gruppo delle unità:** 5_1	**Selezione unità:** p0505
Non con tipo mot.: REL	**Normalizzazione:** p2001	**Lista esperti:** 1
Min - [Veff]	**Max** - [Veff]	**Impostazione di fabbrica** - [Veff]

Descrizione: Visualizzazione dell'uscita attuale dell'accoppiamento canale trasversale per l'asse q.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p1730[0...n] Regolatore Isd, componente integrale soglia di disinserzione / Reg_Isd sogl_dis

VECTOR_G130/G150 (n/M)

Modificabile: U, T	**Calcolato:** CALC_MOD_CON	**Livello di accesso:** 4
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** DDS, p0180	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: Regolazione	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: PEM, REL, FEM	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min 30 [%]	**Max** 150 [%]	**Impostazione di fabbrica** 30 [%]

Descrizione: Impostazione della soglia di intervento del numero di giri (con riferimento al numero di giri sincrono r0336 / r0313) per il funzionamento con diramazione trasversale della regolazione di corrente.

Per numeri di giri superiori al valore di soglia il regolatore di corrente d è attivo solo come regolatore P.

Avvertenza: Per impostazioni superiori all'80 %, il regolatore di corrente d è attivo fino al limite di deflussaggio (limite superiore di tensione).

Questa condizione può provocare un comportamento instabile, poiché la regolazione del limite superiore di tensione è basata sul funzionamento con diramazione trasversale puro.

Non selezionare valori di impostazione troppo elevati; valori di questo tipo sono previsti solo a scopo di test.

Nota: Il parametro è attivo solo per il funzionamento senza sensori dell'ASM.

r1732[0...1] CO: Valore di riferimento della tensione lineare / Rif U_lineare

VECTOR_G130/G150 (n/M)

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 - [Veff]	**Max** - [Veff]	**Impostazione di fabbrica** - [Veff]

Descrizione: Visualizzazione del valore di riferimento della tensione lineare Ud.

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

r1733[0...1] CO: Valore di riferimento della tensione trasversale / V_tras_rif.

VECTOR_G130/G150 (n/M)

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 - [Veff]	**Max** - [Veff]	**Impostazione di fabbrica** - [Veff]

Descrizione: Visualizzazione del valore di riferimento della tensione trasversale Vq.

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

p1740[0...n] Guadagno, smorzam. della risonanza con regolaz. senza encoder / Spost. res_smorz

VECTOR_G130/G150 (n/M)

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.: REL	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min 0.000	**Max** 10.000	**Impostazione di fabbrica** 0.025

Descrizione: Definisce il guadagno del regolatore per lo smorzamento della risonanza durante il funzionamento con regolazione vettoriale senza encoder nell'ambito dell'impressione di corrente.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p1744[0...n] Mod. di motore, soglia num. di giri, riconosc. ribalt. di coppia / ModMot n_f.rib.

VECTOR_G130/G150 (n/M)

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, FEM	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
0.00 [1/min]	210000.00 [1/min]	100.00 [1/min]

Descrizione: Impostazione del valore di soglia del numero di giri per il rilevamento del ribaltamento di coppia di un motore.

Se l'uscita del regolatore di adattamento supera la differenza di numero di giri parametrizzata, il bit 11 viene impostato nella parola di stato p1408.

Dipendenza: Se viene rilevato un ribaltamento di coppia dell'azionamento (impostato p1408.11), il messaggio d'errore 7902 viene emesso in p2178 dopo il tempo di ritardo.

Vedi anche: p2178

Nota: Il controllo della velocità è attivo solo nel caso di funzionamento con encoder di velocità (vedere p1300).

Il ribaltamento di coppia viene rilevato anche quando nel segnale del numero di giri si verificano salti che superano il valore impostato in p0492.

p1745[0...n] Modello mot., valore soglia di err. riconosc. ribaltam. coppia / M_mot rib_coppia

VECTOR_G130/G150 (n/M)

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:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
0.0 [%]	1000.0 [%]	5.0 [%]

Descrizione: Impostazione del valore di soglia di errore per il rilevamento del ribaltamento di coppia di un motore.

Se il segnale di errore (r1746) supera la soglia di errore parametrizzata, il segnale di stato r1408.12 viene impostato a 1.

Dipendenza: Se viene rilevato un ribaltamento di coppia dell'azionamento (r1408.12 = 1), dopo il tempo di ritardo viene emessa l'anomalia F07902 in p2178.

Vedi anche: p2178

Nota: La sorveglianza è attiva solo nel campo delle basse velocità (inferiori a p1755 * (100% - p1756)).

r1746 Mod. di motore, segn. di errore, riconosc. ribalt. di coppia / M_m segn rib_copp

VECTOR_G130/G150 (n/M)

Modificabile: -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 4
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**
- [%]	- [%]	- [%]

Descrizione: Segnale per l'attivazione del riconoscimento del ribaltamento di coppia.

Nota: Il segnale non viene calcolato durante l'eccitazione e viene calcolato solo nel campo delle basse velocità (inferiori a p1755 * (100 % - p1756)).

p1748[0...n] Mod. mot., num. giri di commutazione inferiore n_rif. -> n_att. / n_commut. inf.

VECTOR_G130/G150 (n/M)

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.: ASM, PEM, REL	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
0.0 [%]	90.0 [%]	50.0 [%]

Descrizione: Impostazione del numero di giri inferiore per la commutazione "n_rif. -> n_att." nel funzionamento senza encoder.

Viene immesso il valore percentuale riferito a p1749.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Dipendenza: Vedi anche: p1749, p1752

p1749[0...n] Mod. mot., num. giri di commutazione superiore n_rif. -> n_att. / n_commut. sup.

VECTOR_G130/G150 (n/M)	**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.: ASM, PEM, REL	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
	Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
	0.0 [%]	99.0 [%]	50.0 [%]

Descrizione: Impostazione del numero di giri superiore per la commutazione "n_rif. -> n_att." nel funzionamento senza encoder. Viene immesso il valore percentuale riferito a p1755.

Dipendenza: Vedi anche: p1748, p1752

p1750[0...n] Modello di motore, configurazione / Conf.ModMot

VECTOR_G130/G150 (n/M)	**Modificabile:** U, T	**Calcolato:** CALC_MOD_LIM_REF	**Livello di accesso:** 3
	Tipo di dati: Unsigned8	**Indice dinamico:** DDS, p0180	**Schema logico:** -
	Gruppo Par.: Regolazione	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
	Non con tipo mot.: REL, FEM	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
	Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
	-	-	0000 0000 bin

Descrizione: Impostazione della configurazione per il modello motore.
Bit 0 = 1: forza l'avvio con regolazione del numero di giri (ASM).
Bit 1 = 1: forza l'attraversamento controllato con frequenza zero (ASM).
Bit 2 = 1: l'azionamento resta nel funzionamento completamente regolato anche a frequenza zero (ASM).
Bit 3 = 1: il modello motore analizza la caratteristica di saturazione (ASM).
Bit 4 = 1: commutazione con interrupt periodico tra modello corrente e modello sorveglianza (ASM).
Bit 5 = 1: iniezione del segnale HF per stimare la posizione continua del rotore (PESM).
Bit 6 = 1: con il motore bloccato la regolazione vettoriale senza encoder resta regolata in velocità (ASM).

Campo di bit:

Bit	Nome del segnale	Segnale 1	Segnale 0	FP
00	Avvio controllato	Sì	No	-
01	Controllato con 0 Hz	Sì	No	-
02	Funzionamento regolato fino a frequenza zero per carichi passivi	Sì	No	-
03	Modello del motore Lh_pre = f(PsiEst)	Sì	No	-
04	Commutazione di modello	Con interr. per.	A contr. di freq.	-
05	Funzion. regolato PESM fino a f = 0 Hz con iniezione segnale HF	Sì	No	-
06	Regolato con motore bloccato	Sì	No	-

Cautela: L'impostazione bit 6 = 1 non va usata se il motore può essere invertito dal carico. I tempi di attesa di blocco lunghi impostati con p2177 possono provocare l'inversione del motore. In questo caso si deve disattivare la funzione o passare al movimento regolato in tutti i regimi di velocità (rispettare le avvertenze per bit 2 = 1).

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Nota: I bit 0 ... 3 sono influenti solo in caso di regolazione vettoriale senza encoder, il bit 4 solo in caso di regolazione vettoriale con encoder. Il bit 2 viene preimpostato in funzione di p0500.

Per bit 2 = 1:

la regolazione vettoriale senza encoder è attiva fino alla frequenza zero. Non avviene il passaggio al funzionamento con regolazione del numero di giri.

Questo modo operativo è possibile per i carichi passivi. Fanno parte di questo caso le applicazioni nelle quali il carico stesso non genera una coppia attiva e quindi influisce reattivamente solo sulla coppia del motore asincrono.

Con bit 2 = 1 viene impostato automaticamente anche il bit 3 = 1. La selezione manuale è possibile e significativa se per i motori di terze parti non è stata eseguita la misura della caratteristica di saturazione (p1960). Per i motori SIEMENS standard è in genere sufficiente la caratteristica di saturazione preimpostata.

Con il bit impostato la selezione dei bit 0 e 1 viene ignorata.

Per bit 2 = 0:

Se la retroazione modello è disattivata (p1784 = 0) con bit 2 = 0 viene impostato automaticamente anche bit 3 = 0.

Per bit 5 = 1:

La selezione dell'iniezione del segnale HF di prova influisce solo sui motori sincroni ad eccitazione magnetica permanente (PESM). L'attivazione del bit 5 può avvenire solo fuori della messa in servizio del motore (p0010 = 0).

Per una più semplice configurazione dei componenti della parte di potenza in modalità Oversampling, alla prima attivazione viene dapprima impostato p1810.3, quindi eseguito un avvio automatico del sistema.

Se si disattiva p1750.5, p1810.3 resta invariato e il sistema non viene riavviato.

Per riconfigurare il componente della parte di potenza dalla modalità Oversampling è necessario pertanto (dopo aver deselezionato manualmente p1750.5) dapprima cancellare manualmente p1810.x, quindi eseguire un avvio a caldo manuale (p0009).

Alternativa al riavvio a caldo: salvare i parametri ed eseguire un Power-Up.

Con la funzione "Safety senza encoder" (p9306/p9506) attivata, quest'impostazione non è ammessa e provoca errori di sorveglianza.

Per bit 6 = 1:

Per la regolazione vettoriale senza encoder di motori sincroni vale:

Con il motore bloccato (vedere p2175, p2177) la condizione temporale in p1758 viene ignorata e non avviene la commutazione al funzionamento controllato.

r1751 Modello di motore, stato / Stato ModMot

VECTOR_G130/G150 (n/M)

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

Descrizione: Visualizzazione dello stato del modello di motore.

Campo di bit:

Bit	Nome del segnale	Segnale 1	Segnale 0	FP
00	Funzionamento controllato	Attivo	Inattivo	6721
01	Impostazione del generatore di rampa	Attivo	Inattivo	-
02	Stop adattamento RsLh	Sì	No	-
03	Retroazione	Attivo	Inattivo	-
04	Funzion. encoder	Attivo	Inattivo	-
05	Mantenere angolo	Sì	No	-
06	Criterio di accelerazione	Attivo	Inattivo	-
07	Imposta integratore angolare PEM	No	Sì	-
08	Stop adattamento Kt PEM	No	Sì	-
09	PolID attivo PEM SLVC	No	Sì	-
10	Iniezione I PEM	No	Sì	-
11	Nessun serraggio regolatore numero di giri	Sì	No	-
12	Attesa adatt. Rs	Sì	No	-
13	Funzionam. motore	Sì	No	-
14	Segno della frequenza statorica	Positivo	Negativo	-
15	Segno della coppia	Motorio	Generatorio	-
16	Iniezione impulsi attiva PEM	Sì	No	-
17	Funzionamento con retroazione	Selezionato	Deselezionato	-

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p1752[0...n] Mod. di motore, num. giri di commutaz., funzionam. con encoder / Giri.ModMot c. enc

VECTOR_G130/G150

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: Nel modo operativo caratteristica V/f il parametro è irrilevante.

Vedi anche: p1756

p1753[0...n] Mod. di motore, num. giri di commut. isteresi, funz. con encoder / ModMot n_co iste.G

VECTOR_G130/G150 (n/M)

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:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: REL	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
0.0 [%]	90.0 [%]	0.0 [%]

Descrizione: Impostazione dell'isteresi per il numero di giri di commutazione del modello di motore per il funzionamento con encoder di velocità.

Dipendenza: Vedi anche: p1752

Nota: Il valore si riferisce a p1752. Nei motori sincroni ad eccitazione esterna il valore inferiore dell'isteresi è calcolato con p1752 * p1753, mentre in tutti gli altri tipi di motore è calcolato con p1752 * (1 - p1753).

p1754[0...n] Tempo di livellamento differenza angolo di flusso / T liv diff ang flu

VECTOR_G130/G150 (n/M)

Modificabile: U, T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** DDS, p0180	**Schema logico:** 6733
Gruppo Par.: Regolazione	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: ASM, REL	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
0.1 [ms]	1000.0 [ms]	5.0 [ms]

Descrizione: Impostazione della costante di tempo di livellamento per il filtro della differenza dell'angolo di flusso principale rispetto al modello di tensione e di corrente.

Il valore filtrato rientra nel calcolo dell'angolo di flusso totale.

PESM: impostazione della costante di tempo di livellamento della differenza angolare indicata tra modello motore ed encoder.

Nota: Con la macchina sincrona ad eccitazione esterna e regolazione vettoriale senza encoder si deve impostare al valore minimo il parametro per migliorare il cambio di modello motore.

p1755[0...n] Modello mot., numero di giri di commutaz., funz. senza encoder / Giri ModMot s. enc

VECTOR_G130/G150

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: Nel modo operativo caratteristica V/f il parametro è irrilevante.

Vedi anche: p1756

Attenzione: Il numero di giri di commutazione indica il numero di giri stazionario minimo al quale il modello di motore può ancora funzionare senza encoder in modo stazionario. Se in prossimità del numero di giri di commutazione la stabilità dovesse essere insufficiente, può essere utile aumentare il valore del parametro.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Nota: La velocità di commutazione è valida per la commutazione fra funzionamento comandato e regolato.

p1756 Modello mot., numero di giri comm. isteresi, funz. senza encoder / ModMot com_n iste.

VECTOR_G130/G150

Modificabile: U, T	**Calcolato:** CALC_MOD_REG	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 6730, 6731, 6732, 6733
Gruppo Par.: Regolazione	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: REL	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min 0.0 [%]	**Max** 95.0 [%]	**Impostazione di fabbrica** 50.0 [%]

Descrizione: Impostazione dell'isteresi per il numero di giri di commutazione del modello di motore per il funzionamento senza encoder.

Dipendenza: Nel modo operativo caratteristica V/f il parametro è irrilevante.
Vedi anche: p1755

Nota: Il valore del parametro si riferisce a p1755. Nei motori sincroni ad eccitazione esterna il valore inferiore dell'isteresi è calcolato con p1755 * p1756, mentre in tutti gli altri tipi di motore è calcolato con p1755 * (1 - p1756).

p1757[0...n] Modello motore senza enc. regolato contr., regol. pendolam. Kp / ModMot s/ enc Kp

VECTOR_G130/G150 (n/M)

Modificabile: U, T	**Calcolato:** CALC_MOD_CON	**Livello di accesso:** 4
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** DDS, p0180	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: Regolazione	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: REL, FEM	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min 0.01	**Max** 10.00	**Impostazione di fabbrica** 0.70

Descrizione: Impostazione del guadagno del regolatore del pendolamento per il cambio del modello di motore dal funzionamento regolato al funzionamento controllato.

Nota: Solo per ASM e PSM nel funzionamento senza encoder:
Il pendolamento inizia con 0.5 * p1755 * p1756.
Per ASM termina con p1755 * p1756 opp. con p1755 se p1759 è al valore massimo.
Per PSM termina con p1755 * p1756.

p1758[0...n] Mod. di motore, tempo di attesa di commutaz. regolato controll. / ModMot t com reg

VECTOR_G130/G150 (n/M)

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.: PEM, REL, FEM	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min 100 [ms]	**Max** 10000 [ms]	**Impostazione di fabbrica** 1000 [ms]

Descrizione: Impostazione del tempo minimo per il superamento per difetto del numero di giri di commutazione al passaggio dal funzionamento regolato al funzionamento controllato.

Dipendenza: Vedi anche: p1755, p1756

p1759[0...n] Mod. motore, tempo di attesa di commutaz. controllato regolato / ModMot t com reg

VECTOR_G130/G150 (n/M)

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.: PEM, REL, FEM	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min 0 [ms]	**Max** 2000 [ms]	**Impostazione di fabbrica** 0 [ms]

Descrizione: Impostazione del tempo minimo per il superamento per eccesso del numero di giri di commutazione al passaggio dal funzionamento controllato al funzionamento regolato.

Dipendenza: Vedi anche: p1755, p1756

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Nota: Con p1759 = 2000 ms il tempo di attesa diventa inattivo e il cambio di modello è determinato solo dalla frequenza di uscita.

p1760[0...n] Modello di motore con encoder, adattamento della velocità Kp / ModMot cG n_ada Kp

VECTOR_G130/G150 (n/M)	**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.: REL, FEM	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
	Min 0.000	**Max** 100000.000	**Impostazione di fabbrica** 1000.000

Descrizione: Impostazione del guadagno proporzionale del regolatore per l'adattamento della velocità con encoder di velocità.

p1761[0...n] Modello di motore con encoder, adattamento della velocità Tn / ModMot cG n_ada Tn

VECTOR_G130/G150 (n/M)	**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.: REL, FEM	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
	Min 0 [ms]	**Max** 1000 [ms]	**Impostazione di fabbrica** 4 [ms]

Descrizione: Impostazione del tempo dell'azione integratrice del regolatore per l'adattamento della velocità con encoder di velocità.

r1762[0...1] Modello di motore, scostamento componente 1 / ModMot scost comp1

VECTOR_G130/G150 (n/M)	**Modificabile:** -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 4
	Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 6721, 6730, 6731
	Gruppo Par.: Regolazione	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
	Non con tipo mot.: REL, FEM	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
	Min -	**Max** -	**Impostazione di fabbrica** -

Descrizione: Motore asincrono (ASM):

Visualizzazione dello scostamento immaginario relativo dalla regola per i circuiti di adattamento del modello di motore.

Motore sincrono ad eccitazione permanente (PESM):

Visualizzazione dello scostamento di regolazione per l'adattamento del numero di giri.

r1762.0: scostamento angolare [rad-el] della FEM stimata.

r1762.1: scostamento angolare [rad-el] della risposta di segnale minimo con il metodo a impulsi.

Indice: [0] = Scostamento Modello1
[1] = Scostamento Modello2

r1763 Modello di motore, scostamento componente 2 / ModMot scost comp2

VECTOR_G130/G150 (n/M)	**Modificabile:** -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 4
	Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** -
	Gruppo Par.: Regolazione	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
	Non con tipo mot.: REL, FEM	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
	Min -	**Max** -	**Impostazione di fabbrica** -

Descrizione: Motore asincrono (ASM):

Visualizzazione dello scostamento reale di regolazione per i circuiti di adattamento del modello di motore.

Motore sincrono ad eccitazione permanente (PESM):

Non utilizzato.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p1764[0...n] Modello di motore senza encoder, adattamento della velocità Kp / ModMot sG n_ada Kp

VECTOR_G130/G150 (n/M)

Modificabile: U, T	**Calcolato:** CALC_MOD_CON	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** DDS, p0180	**Schema logico:** 6730
Gruppo Par.: Regolazione	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: REL, FEM	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
0.000	100000.000	1000.000

Descrizione: Impostazione del guadagno proporzionale del regolatore per l'adattamento della velocità senza encoder di velocità.

r1765 Modello di motore, adattamento velocità Kp attivo / ModMot n_ada att

VECTOR_G130/G150 (n/M)

Modificabile: -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 4
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: Regolazione	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: REL, FEM	**Normalizzazione:** p2001	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
-	-	-

Descrizione: Visualizzazione del guadagno proporzionale attivo del regolatore per l'adattamento di velocità.

p1766[0...n] Modello motore, abilitazione modello di tensione per il calcolo / U_mod calc. abil.

VECTOR_G130/G150 (n/M)

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.: ASM, REL	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
0.0 [%]	90.0 [%]	50.0 [%]

Descrizione: Impostazione del numero di giri per l'abilitazione del modello di tensione per il calcolo del valore attuale del numero di giri.

Viene immesso il valore percentuale riferito a p1752.

Dipendenza: Vedi anche: p1748, p1752

p1767[0...n] Modello di motore senza encoder, adattamento della velocità Tn / ModMot sG n_ada Tn

VECTOR_G130/G150 (n/M)

Modificabile: U, T	**Calcolato:** CALC_MOD_CON	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** DDS, p0180	**Schema logico:** 6730
Gruppo Par.: Regolazione	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: REL, FEM	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
1 [ms]	200 [ms]	4 [ms]

Descrizione: Impostazione del tempo dell'azione integratrice del regolatore per l'adattamento della velocità senza encoder di velocità.

r1768 Modello di motore, adattamento velocità Vi attivo / ModM n_ada Vi att

VECTOR_G130/G150 (n/M)

Modificabile: -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 4
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: Regolazione	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: REL, FEM	**Normalizzazione:** p2001	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
-	-	-

Descrizione: Visualizzazione del guadagno attivo della componente integrale del regolatore per l'adattamento di velocità.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

r1770 CO: Modello di motore, adattamento num. giri, componente proporz. / ModMot n_adat Kp

VECTOR_G130/G150 (n/M)

Modificabile: -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 6730
Gruppo Par.: Regolazione	**Gruppo delle unità:** 3_1	**Selezione unità:** p0505
Non con tipo mot.: REL, FEM	**Normalizzazione:** p2000	**Lista esperti:** 1
Min - [1/min]	**Max** - [1/min]	**Impostazione di fabbrica** - [1/min]

Descrizione: Visualizzazione della componente P del regolatore per l'adattamento del numero di giri.

r1771 CO: Modello di motore, adattamento numero di giri, componente I / ModMot n_adat Tn

VECTOR_G130/G150 (n/M)

Modificabile: -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 6730
Gruppo Par.: Regolazione	**Gruppo delle unità:** 3_1	**Selezione unità:** p0505
Non con tipo mot.: REL, FEM	**Normalizzazione:** p2000	**Lista esperti:** 1
Min - [1/min]	**Max** - [1/min]	**Impostazione di fabbrica** - [1/min]

Descrizione: Visualizzazione della componente I del regolatore per l'adattamento del numero di giri.

r1773[0...1] Modello motore, velocità scorrimento / ModMot scorrim

VECTOR_G130/G150 (n/M)

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

Descrizione: Visualizzazione dei segnali (di velocità) stimati del modello motore.
r1773[0]: visualizzazione dello scorrimento (meccanico) stimato del modello motore.
r1773[1]: visualizzazione della velocità di ingresso del modello motore.

Indice: [0] = Velocità scorrimento stimata
[1] = Velocità stimata

p1774[0...n] Modello di motore, compensazione tensione offset alpha / ModMot offs comp A

VECTOR_G130/G150 (n/M)

Modificabile: U, T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 4
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** DDS, p0180	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: Regolazione	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: PEM, REL, FEM	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min -5.000 [V]	**Max** 5.000 [V]	**Impostazione di fabbrica** 0.000 [V]

Descrizione: Impostazione della tensione di offset in direzione alfa, con compensazione delle tensioni di offset del convertitore alle basse velocità. Il valore vale alla frequenza degli impulsi nominale della parte di potenza.

Nota: Il valore viene preimpostato durante la misurazione rotante.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p1775[0...n] Modello di motore, compensazione tensione beta / ModMot offs comp B

VECTOR_G130/G150 (n/M)	**Modificabile:** U, T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 4
	Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** DDS, p0180	**Schema logico:** -
	Gruppo Par.: Regolazione	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
	Non con tipo mot.: PEM, REL, FEM	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
	Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
	-5.000 [V]	5.000 [V]	0.000 [V]

Descrizione: Impostazione della tensione di offset in direzione beta, con compensazione delle tensioni di offset del convertitore alle basse velocità. Il valore vale alla frequenza degli impulsi nominale della parte di potenza.

Nota: Il valore viene preimpostato durante la misurazione rotante.

r1776[0...6] Modello motore, segnali di stato / ModMot segn stato

VECTOR_G130/G150 (n/M)	**Modificabile:** -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 4
	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**
	-	-	-

Descrizione: Visualizzazione dei segnali di stato interni del modello motore:

Indice 0: rampa di commutazione tra modello di corrente e di tensione

Indice 1: rampa di commutazione per retroazione modello (solo motori asincroni senza encoder)

Indice 2: rampa di commutazione per il campo di frequenza zero (solo motori asincroni senza encoder)

Indice 3: rampa di passaggio numero di giri attuale dal riferimento di velocità al valore del modello (FEM senza encoder)

Indice 4: abilitazione regolatore del numero di giri (FEM senza encoder)

Indice 5: rampa di passaggio tra modello di corrente e modello di tensione (FEM senza encoder)

Indice 6: rampa di passaggio allo scostamento FEM sull'ingresso PLL (PESM senza encoder)

Indice:
[0] = Rampa di commutazione del modello di motore
[1] = Rampa di commutazione retroazione modello
[2] = Rampa di commutazione frequenza zero ASM senza encoder
[3] = Rampa di commutazione numero di giri attuale FEM senza encoder
[4] = Abilitazione regolatore numero di giri FEM senza encoder
[5] = Rampa di commutazione modello motore FEM senza encoder
[6] = Rampa di commutazione modello motore PESM senza encoder

Nota: Gli indici da 3 a 5 sono rilevanti solo nella regolazione senza encoder di motori sincroni ad eccitazione esterna.

r1778 Modello di motore, differenza dell'angolo di flusso / Diff.ang. ModMot

VECTOR_G130/G150 (n/M)	**Modificabile:** -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 4
	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.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

r1779 Modello di motore, valore di flusso / ModMot val.flusso

VECTOR_G130/G150 (n/M)

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.: PEM, REL, FEM	**Normalizzazione:** PERCENT	**Lista esperti:** 1
Min - [%]	**Max** - [%]	**Impostazione di fabbrica** - [%]

Descrizione: Visualizzazione del valore di flusso del modello di motore.

p1780[0...n] Modello di motore, adattamenti della configurazione / ModMot adatt conf

VECTOR_G130/G150

Modificabile: U, 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.: REL	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min -	**Max** -	**Impostazione di fabbrica** 0111 1100 bin

Descrizione: Impostazione delle configurazioni dei circuiti di adattamento del modello di motore.

Motore asincrono (ASM): Rs, Rr (solo nel funzionamento con encoder), Lh e compensazione dell'offset.

Motore sincrono ad eccitazione permanente (PEM): kT

Campo di bit:

Bit	Nome del segnale	Segnale 1	Segnale 0	FP
01	Selezione modello motore adattamento ASM Rs	Sì	No	-
02	Selezione modello motore adattamento ASM Lh	Sì	No	-
03	Selezione modello motore adattamento PEM kT	Sì	No	-
04	Selezione modello motore adattamento offset	Sì	No	-
05	Selezione adattamento ASM Rr (solo con encoder)	Sì	No	-
06	Selezione identificazione posizione poli PEM senza encoder	Sì	No	-
07	Selezione T(valvola) con adattamento Rs	Sì	No	-

Dipendenza: Nel modo operativo V/f solo il bit 7 è significativo.

Nota: ASM: Motore asincrono

PEM: Motore sincrono ad eccitazione permanente

Se si seleziona la compensazione dell'interblocco delle valvole tramite Rs (bit 7), la compensazione viene disattivata nell'unità di comando e considerata invece nel modello di motore.

Affinché i valori di correzione dell'adattamento Rs, Lh e kT (selezione tramite i bit 0 ... 2) vengano applicati correttamente durante la commutazione del set di dati dell'azionamento, per ogni motore diverso occorre immettere in p0826 un numero di motore proprio.

p1784[0...n] Retroazione modello motore, scalatura / Scal. FB_mod

VECTOR_G130/G150 (n/M)

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, FEM	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min 0.0 [%]	**Max** 1000.0 [%]	**Impostazione di fabbrica** 0.0 [%]

Descrizione: Impostazione della scalatura per la retroazione degli errori del modello.

Nota: La retroazione dell'errore di modello misurato agli stati del modello aumenta la stabilità di regolazione e rende il modello motore solido rispetto agli errori di parametro.

La retroazione modello agisce solo per il funzionamento senza encoder dell'ASM.

Con la retroazione selezionata (p1784 > 0) l'adattamento Lh non è attivo.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p1785[0...n] Modello di motore, adattamento Lh, Kp / Lung.Kp ModMot

VECTOR_G130/G150 (n/M)

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, FEM	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
0.000	10.000	0.100

Descrizione: Impostazione del guadagno proporzionale dell'adattamento Lh del modello di motore per il motore asincrono (ASM).

p1786[0...n] Modello di motore, adattamento Lh, tempo azione integratrice / ModMot lung.Tn

VECTOR_G130/G150 (n/M)

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, FEM	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
10 [ms]	10000 [ms]	100 [ms]

Descrizione: Impostazione del tempo dell'azione integratrice dell'adattamento Lh del modello di motore per il motore asincrono (ASM).

r1787[0...n] Modello di motore, adattamento Lh, valore di correzione / Cor.lung. ModMot

VECTOR_G130/G150 (n/M)

Modificabile: -	**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.: PEM, REL, FEM	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
- [mH]	- [mH]	- [mH]

Descrizione: Visualizzazione del valore di correzione dell'adattamento Lh del modello di motore per il motore asincrono (ASM).

Dipendenza: Vedi anche: p0826, p1780

Nota: Il risultato dell'adattamento viene azzerato se viene modificata l'induttanza principale del motore asincrono (p0360, r0382). Ciò avviene anche nella commutazione del set di dati se non sono presenti motori diversi (p0826).

La visualizzazione dei set di dati non attivi viene aggiornata solo nella commutazione del set di dati.

r1791 Modello di motore, adattamento Lh, frequenza di inserzione / ModMot Lh f_in

VECTOR_G130/G150 (n/M)

Modificabile: -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 4
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: Regolazione	**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 della frequenza di inserzione dello statore/della parte primaria dell'adattamento Lh per il motore asincrono (ASM).

r1792 Modello di motore, adattamento Lh, scorrimento di attivazione / ModMot Lung scor.

VECTOR_G130/G150 (n/M)

Modificabile: -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 4
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: Regolazione	**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 della frequenza di scorrimento di attivazione per l'adattamento Lh in caso di motore asincrono (ASM).

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p1795[0...n] Modello di motore, adattamento kT, tempo azione integratrice / ModMot kT Tn

VECTOR_G130/G150 (n/M)

Modificabile: U, T	**Calcolato:** CALC_MOD_CON	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** DDS, p0180	**Schema logico:** 6731
Gruppo Par.: Regolazione	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: ASM, REL, FEM	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
10 [ms]	10000 [ms]	100 [ms]

Descrizione: Impostazione del tempo dell'azione integratrice dell'adattamento kT del modello di motore per il motore sincrono ad eccitazione permanente (PEM).

r1797[0...n] Modello di motore, adattamento kT, valore di correzione / ModMot corr. kT

VECTOR_G130/G150 (n/M)

Modificabile: -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** DDS, p0180	**Schema logico:** 6731
Gruppo Par.: Regolazione	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: ASM, REL, FEM	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
- [Nm/A]	- [Nm/A]	- [Nm/A]

Descrizione: Impostazione del valore di correzione dell'adattamento kT del modello di motore per il motore sincrono ad eccitazione permanente (PEM).

Dipendenza: Vedi anche: p0826, p1780

Nota: La visualizzazione dei set di dati non attivi viene aggiornata solo nella commutazione del set di dati.

p1798[0...n] Modello motore metodo impulsi adattamento numero di giri Kp / ModMot impulsi Kp

VECTOR_G130/G150 (n/M)

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.: ASM, REL, FEM	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
0.000	1000.000	1.000

Descrizione: Impostazione del guadagno proporzionale Kp dell'adattamento del numero di giri con metodo a impulsi attivo per stimare la posizione continua del rotore.

p1800[0...n] Valore di riferimento frequenza impulsi / V_rif freq_imp

VECTOR_G130/G150

Modificabile: U, T	**Calcolato:** -	**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]	16.000 [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.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Dipendenza: La frequenza degli impulsi può assumere i seguenti valori a seconda del tempo di campionamento del regolatore di corrente (p0115[0]):

p1800 = 1 / (p0115[0] * 2)

oppure

p1800 = n / p0115[0] con n = 1, 2, 3, ...

Esempio:

p0115[0] = 250 µs --> p1800 = 2, 4, 8, 12, 16 kHz

I valori di impostazione possibili possono essere ricavati da r0114 (quando p0009 = p0010 = 0).

Per p0092 = 1 vengono verificati i tempi di campionamento p0115 e la frequenza impulsi p1800 ad ogni download dei parametri, ed eventualmente vengono reimpostati ai valori di base. Questa verifica si può disattivare con p0092 = 0 senza influire sul funzionamento PROFIBUS a sincronismo di clock.

Se è selezionata la vobulazione (p1810.2), durante l'abilitazione impulsi la frequenza impulsi può essere modificata solo ai valori espressi dal seguente rapporto:

a) p1800 <= 1000 / p0115[0] per p1811 > 0 %

b) p1800 <= 1000 * 2 / p0115[0] per p 1811 = 0 %

Sotto blocco impulsi

p1800 > 1000 / p0115[0] -> p1811 = 0

p1800 > 1000 * 2 / p0115[0] -> 1810.2 = 0 e p1811 = 0

(vale per tutti gli indici)

Vedi anche: r0110, r0111, p0112, p0113, r0114, p0115, p0230, p1817

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).

La frequenza impulsi massima nel funzionamento con bobine di uscita (vedere p0230) per le parti di potenza Book-size e Blocksize è 4 kHz, per le parti di potenza Chassis è il doppio della frequenza impulsi nominale (2.5 kHz o 4 kHz).

Se come filtro di uscita è parametrizzato un filtro sinusoidale (p0230 = 3), la frequenza impulsi non può essere impostata a un valore inferiore al minimo necessario per il filtro.

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).

r1801[0...1] CO: Frequenza impulsi / Frequenza impulsi

VECTOR_G130/G150

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:** p2000	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
- [kHz]	- [kHz]	- [kHz]

Descrizione: Visualizzazione e uscita connettore per la frequenza di commutazione del convertitore attuale.

Indice: [0] = Attuale
[1] = Valore minimo modulatore

Nota: La frequenza di impulsi impostata (p1800) viene eventualmente ridotta in caso di sovraccarico del convertitore (p0290).

Per gli azionamenti vettoriali vale (p0107):

Anche in caso di commutazione del modulatore su Schema d'impulsi ottimizzato può verificarsi una riduzione della frequenza di impulsi. Questo serve ad evitare i sovracomandi.

Nelle parti di potenza Chassis, nel campo della modulazione FLB vengono visualizzati due terzi della frequenza impulsi di riferimento.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p1802[0...n] Mod. modulatore / Mod. modulatore

VECTOR_G130/G150

Modificabile: T	**Calcolato:** CALC_MOD_LIM_REF	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: Integer16	**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**
0	9	0

Descrizione: Impostazione della modalità del modulatore.

Valore:
0: Commutazione automatica RZM/FLB
1: Flat top modulation (FLB)
2: Modulazione vettoriale nello spazio (RZM)
3: RZM senza sovracomando
4: RZM/FLB senza sovracomando
5: RZM con riduzione frequenza impulsi
6: RZM/FLB con riduzione frequenza impulsi
7: Nessuna modulazione fronti fino a 100 Hz
8: Nessuna modulazione fronti fino a 60 Hz
9: Modulazione fronti

Dipendenza: Se come filtro di uscita è parametrizzato un filtro sinusoidale (p0230 = 3, 4) o se il firmware della parte di potenza non è in grado di calcolare la modulazione del fronte (r0192.0 = 0), è possibile impostare come modalità di modulazione solo la modulazione vettoriale nello spazio senza sovracomando (p1802 = 3).

p1802 > 6: la vobulazione viene disattivata p1810.2 = 0 e p1811 = 0 (valido per tutti gli indici)

Vedi anche: r0192, p0230, p7003

Attenzione: Se la modulazione dei fronti viene abilitata (p1802 > 6), occorre attivare anche la correzione del valore di riferimento di corrente (p1840.0 = 0) se il Motor Module funziona su un circuito intermedio regolato (Active Infeed).

Nota: Se le modulazioni sono abilitate con la possibilità di sovracomando (p1802 = 0, 1, 2, 5, 6), il grado di controllo deve essere limitato con p1803 (preimpostazione p1803 < 100 %). Se si prosegue con il sovracomando, la corrente di ronzio e l'ondulazione della coppia aumentano sempre più.

Se varia p1802[x], variano anche i valori di tutti gli altri indici presenti.

p1802 = 7, 8 va impostato quando l'azionamento funziona al di sotto di 100 Hz o 60 Hz e occorre evitare una commutazione alla modulazione dei fronti. Al di sopra di queste frequenze di uscita il grado di controllo resta limitato, per cui non la tensione di uscita completa della modulazione dei fronti non viene raggiunta.

p1803[0...n] Grado di controllo massimo / Max grado mod..

VECTOR_G130/G150

Modificabile: U, T	**Calcolato:** CALC_MOD_LIM_REF	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** DDS, p0180	**Schema logico:** 6723
Gruppo Par.: Modulazione	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
20.0 [%]	150.0 [%]	100.0 [%]

Descrizione: Definisce il massimo grado di controllo.

Nota: p1803 = 100 % è il limite per il sovracomando in caso di modulazione vettoriale nello spazio (per un convertitore ideale senza ritardo di commutazione).

Se è abilitato lo schema d'impulsi ottimizzato (modulazione dei fronti), il grado di controllo viene limitato al di sotto della frequenza di uscita 28 Hz poiché in questo campo non vi sono schemi d'impulsi ottimizzati.

p1804[0...n] Costante di tempo di filtro, indice di modulazione livellato / T_filt Mod_idx gl

VECTOR_G130/G150

Modificabile: U, T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 4
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**
0.0 [ms]	10000.0 [ms]	10.0 [ms]

Descrizione: Costante di tempo di filtro per l'indice di modulazione livellato del passaggio di modalità modulatore.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p1806[0...n] Costante di tempo di filtro, correzione Vdc / Corr. Vdc filt_T

VECTOR_G130/G150

Modificabile: U, T | **Calcolato:** CALC_MOD_REG | **Livello di accesso:** 4
Tipo di dati: FloatingPoint32 | **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
0.0 [ms]	10000.0 [ms]	0.0 [ms]

Descrizione: Impostazione della costante di tempo di filtro della tensione del circuito intermedio impiegata per il calcolo del grado di modulazione.

r1807 Tens. del circ. interm., val. att. per calc. del grado di contr. / Gr.mod..v.att. Vdc

VECTOR_G130/G150

Modificabile: - | **Calcolato:** - | **Livello di accesso:** 4
Tipo di dati: FloatingPoint32 | **Indice dinamico:** - | **Schema logico:** -
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: Tensione del circuito intermedio impiegata per la conversione della tensione di riferimento in un grado di controllo equivalente.

r1808 Tensione del circ. interm., valore attuale per calcolo di U_max / Val.att U_max Vdc

VECTOR_G130/G150

Modificabile: - | **Calcolato:** - | **Livello di accesso:** 4
Tipo di dati: FloatingPoint32 | **Indice dinamico:** - | **Schema logico:** -
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: Tensione del circuito intermedio impiegata per il calcolo della massima tensione di uscita possibile.

r1809 CO: Modulator Mode attuale / Modulator Mode att

VECTOR_G130/G150

Modificabile: - | **Calcolato:** - | **Livello di accesso:** 4
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
1	8	-

Descrizione: Visualizzazione del Modulator Mode attivo.

Valore:
1: Flat top modulation (FLB)
2: Modulazione vettoriale nello spazio (RZM)
3: Modulazione fronti a partire da 28 Hz; 23:3
4: Modulazione fronti a partire da 28 Hz; 19:1
5: Modulazione fronti a partire da 60 Hz; 17:3
6: Modulazione fronti a partire da 60 Hz; 17:1
7: Modulazione fronti a partire da 100 Hz; 9:2
8: Modulazione fronti a partire da 100 Hz; 9:1

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p1810 Configurazione del modulatore / Config. modulatore

VECTOR_G130/G150

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**
-	-	0000 0000 0000 0010 bin

Descrizione: Impostazione della configurazione per il modulatore.

Campo di bit:

Bit	Nome del segnale	Segnale 1	Segnale 0	FP
00	Filtro v. medio per lim. tens. (solo comp. Vdc nel modulatore)	Sì	No	-
01	Compensaz. tensione circuito intermedio nella regolaz. corrente	Sì	No	-
02	Vobulazione attivata	Sì	No	-
03	Misura corrente, oversampling selezionato	Sì	No	-
08	Riduzione frequenza impulsi (in funz. numero di giri) livello 1	Sì	No	-
09	Riduzione frequenza impulsi (in funz. numero di giri) livello 2	Sì	No	-
10	Attivare funzione Pulse-Locking/Pulse-Dropping	Pulse-Dropping	Pulse-Locking	-
13	Riduzione freq. impulsi prima di schema impulsi ottim. a 500us	Sì	No	-
14	Disattivare adattamento differenza angolare massima	Sì	No	-

Dipendenza: Se il bit 2 passa da 1 a 0, viene impostato p1811 = 0.

Attenzione: Bit 1 = 0 può essere impostato solo con il blocco impulsi attivo e con r0192.14 = 1.

Bit 2 = 1 può essere impostato solo con i seguenti presupposti:

- Blocco impulsi
- r0192.16 = 1
- p1800 < 2 x 1000 / p0115[0]

Nota: Per bit 00 = 0:

Limitazione della tensione derivata dal minimo della tensione del circuito intermedio (bassa ondulazione nella corrente di uscita; tensione di uscita ridotta).

Per bit 00 = 1:

Limitazione di tensione derivata dalla tensione media del circuito intermedio (tensione di uscita elevata con ondulazione crescente nella corrente di uscita).

La selezione è valida solo se la compensazione della tensione del circuito intermedio non viene eseguita nella Control Unit (bit 1 = 0).

Per bit 01 = 0:

Compensazione della tensione del circuito intermedio nel modulatore.

Per bit 01 = 1:

Compensazione della tensione del circuito intermedio nella regolazione di corrente.

Per bit 02 = 0:

viene utilizzata un'unità di comando con la quale la vobulazione non è possibile.

nel caso di collegamento in parallelo con sistema di avvolgimento (p7003 = 0) non è possibile nessuna modulazione fronti.

Per bit 02 = 1:

viene utilizzata un'unità di comando con la quale è possibile la vobulazione.

Con un'ampiezza di vobulazione p1811 = 0, la frequenza impulsi massima possibile in p1800 è = 2 x 1000 / p0115[0].

Con un'ampiezza di vobulazione p1811 > 0, la frequenza impulsi massima possibile in p1800 è = 1000 / p0115[0].

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Per bit 03 = 1:

Il rilevamento del valore attuale della corrente e la determinazione dei tempi di attivazione valvola avvengono con doppio clock del regolatore di corrente e sfasamento.

L'attivazione è possibile solo per r0192.23 = 1 e ha efficacia dopo un riavvio del sistema.

Per bit 08 = 1:

La frequenza impulsi viene impostata al di sopra della soglia di frequenza r1836[0] al valore presente in p1800. Al di sotto di r1836[0] (detratta l'isteresi) viene ridotta alla frequenza impulsi più vicina possibile (vedere r0114).

Per bit 09 = 1:

La frequenza impulsi viene impostata al di sopra della soglia di frequenza r1836[1] al valore più vicino possibile. Al di sotto di r1836[1] (detratta l'isteresi) viene ridotta alla frequenza impulsi più vicina possibile.

Se si imposta bit 8 = 0, il bit 9 viene automaticamente resettato.

Per bit 10 = 0:

Funzione Pulse-Locking attivata

Per bit 10 = 1:

Funzione Pulse-Dropping attivata

p1811[0...n] Ampiezza della vobulazione della frequenza impulsi / Amp vobul_f_imp

VECTOR_G130/G150	**Modificabile:** U, T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
	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 0 [%]	**Max** 20 [%]	**Impostazione di fabbrica** 0 [%]

Descrizione: Impostazione dell'ampiezza del segnale di vobulazione statistico.

Con questo segnale viene variata la frequenza impulsi per generare un rumore meno fastidioso.

Nota: p1811 > 0 è possibile se sono soddisfatte le seguenti condizioni:

- Configurazione: p1810.2 = 1 (vobulazione attivata)
- Frequenza impulsi: p1800 <= 1000 / p115[0]
- Tipo di filtro Filtro di uscita: p0230 < 3 (nessun filtro sinusoidale)

p1812 BI: Compensazione dell'offset, rilevamento corrente d'uscita / Comp.offs I_uscita

VECTOR_G130/G150	**Modificabile:** T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 4
	Tipo di dati: Unsigned32 / Binary	**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** 1

Descrizione: Impostazione della sorgente del segnale per l'attivazione/disattivazione della compensazione dell'offset del rilevamento della corrente d'uscita.

Cautela: La mancata compensazione dell'offset si può ripercuotere negativamente sulle proprietà della regolazione. Prima della prima inserzione della parte di potenza dopo un POWER ON occorre eseguire una compensazione dell'offset.

Nota: La compensazione dell'offset avviene solo con impulsi disattivati e può richiedere fino a un secondo.

p1815 Fase per generazione modulazione in ampiezza (PWM) sottogruppo / Fase sottogr.PWM

VECTOR_G130/G150	**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** 0001 bin

Descrizione: Impostazione del bit 0 per l'applicazione della parte di potenza nel sottogruppo "sfasatura clock".

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Campo di bit:	Bit	Nome del segnale	Segnale 1	Segnale 0	FP
	00	Applicazione nel sottogruppo per sfasatura clock	Sì	No	-

Dipendenza: Vedi anche: p1818, p1819

Nota: La modifica diventa attiva solo dopo un riavvio.

Se una di queste condizioni marginali non è soddisfatta, nessuna parte di potenza del sottogruppo avrà clock sfasati.

Condizioni marginali per la sfasatura clock:

- La frequenza PWM (p1800[D]) di tutte le parti di potenza nel sottogruppo deve essere uguale.
- La frequenza PWM (p1800[D]) in tutti i set di dati dell'azionamento nel sottogruppo deve essere uguale.
- Per il rapporto tra clock PWM (1/p1800[D]) / clock del regolatore di corrente (p0115[0]) vale quanto segue:

Per tutte le parti di potenza del sottogruppo il rapporto (1/p1800[D]) / (p0115[0]) deve essere espresso da un numero intero pari (2, 4, 6, ...).

oppure

Per tutte le parti di potenza del sottogruppo il rapporto (p0115[0]) / (1/p1800[D]) deve essere espresso da un numero intero (1, 2, 3, ...).

p1816 Imposta manualmente fase per gener. modulaz. in ampiezza (PWM) / Imposta fase PWM

VECTOR_G130/G150

Modificabile: U, 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**
-1	16	-1

Descrizione: Parametro per l'impostazione manuale e la sovrascrittura dello spostamento di fase calcolato automaticamente per la "sfasatura clock".

Con p1816 = -1 vale quanto segue:

modalità automatica. Il valore dello spostamento di fase viene calcolato automaticamente.

Con p1816 = 0 ... 16 vale quanto segue:

modalità manuale. Il valore dello spostamento di fase dovrebbe essere determinato dall'utente nel seguente modo:

1. clock PWM (1/p1800) > clock regolatore di corrente (p0115[0])

La parte di potenza esegue uno spostamento di fase di Tshift = clock regolatore di corrente (p0115[0]) * p1816.

2. clock PWM (1/p1800) <= clock regolatore di corrente (p0115[0])

La parte di potenza esegue con p1816 >=1 uno spostamento di fase di Tshift = clock PWM/2.

Dipendenza: Vedi anche: r0116, p1800, p1819

p1817 Rapporto minimo tra frequenza impulsi e frequenza di uscita / Min f_imp / f_max

VECTOR_G130/G150

Modificabile: C2(2)	**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**
8.3	15.0	12.0

Descrizione: Impostazione del rapporto minimo tra frequenza degli impulsi e frequenza di uscita.

Attenzione: Se viene ridotto il rapporto tra frequenza degli impulsi e frequenza di uscita, si possono verificare delle oscillazioni della corrente di uscita che comportano ondulazioni di coppia con le relative conseguenze.

Nota: Modificando i giri massimi la frequenza degli impulsi p1800 viene limitata automaticamente a questo rapporto minimo. Non è consentita una riduzione della frequenza degli impulsi che possa provocare il superamento in negativo di questo rapporto.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p1818 Fase per configurazione generazione modulazione in ampiezza(PWM) / Fase per conf PWM

CU_G_G130DP, CU_G_G130PN, CU_G_G150DP, CU_G_G150PN	**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.

Dipendenza: Vedi anche: p1819

Nota: La modifica diventa attiva solo dopo un POWER ON.

Il parametro non viene influenzato dall'impostazione di fabbrica.

p1819 Fase per generazione modulazione in ampiezza (PWM) / Fase per PWM

VECTOR_G130/G150	**Modificabile:** U, 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**
	-1	16	-1

Descrizione: Visualizzazione per la "sfasatura clock" .

Il valore viene interpretato in maniera differente a seconda dei casi:

Caso 1:

Il clock PWM (1/p1800[D]) è maggiore del clock del regolatore di corrente (p115[0]) e il rapporto tra clock PWM e clock del regolatore di corrente è un multiplo intero e pari (ad es. p0115[0] = 125 µs, p1800[D] = 4 kHz, 2 kHz, 1 kHz).

Il valore visualizzato significa:

- Lo sfasamento nel clock del regolatore di corrente che deve essere eseguito dalla parte di potenza.

Caso 2:

Il clock PWM (1/p1800[D]) è inferiore o uguale al clock del regolatore di corrente (p0115[0]) e il rapporto tra clock del regolatore di corrente e clock PWM è un multiplo intero (ad es. p0115[0] = 125 µs, p1800[D] = 8 kHz, 16 kHz).

Il valore visualizzato 1 significa:

- La parte di potenza deve eseguire uno sfasamento di 180 ° (rispetto al clock PWM).

Il valore 0 visualizzato su tutte le parti di potenza del gruppo di azionamento significa:

- Le condizioni marginali della "sfasatura clock" (vedere p1815) non sono soddisfatte, ossia nessuna parte di potenza avrà clock sfasati.

Dipendenza: Vedi anche: p0108, r0108, p0115, p1800, p1815, p1816, p1818

Nota: Per motivi di compatibilità il parametro è un parametro di impostazione, ma funge come un puro parametro di visualizzazione. Pertanto l'impostazione di fabbrica -1 non ha più alcun significato ed è presente solo per motivi di compatibilità.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p1820[0...n] Inversione della sequenza delle fasi di uscita / Inv_seq_fasi_usc

VECTOR_G130/G150

Modificabile: C2(3)	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: Integer16	**Indice dinamico:** DDS, p0180	**Schema logico:** 6732
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 dell'inversione della sequenza delle fasi per il motore.

Se il motore non ruota nella direzione desiderata, tramite questo parametro è possibile invertire la sequenza delle fasi di uscita. In questo modo, con lo stesso valore di riferimento viene effettuata l'inversione della direzione del motore senza invertire il valore attuale dell'encoder.

Nel funzionamento con encoder di velocità può essere necessario invertire anche il valore attuale dell'encoder (p0410).

Valore:
0: Off
1: On

Dipendenza: Vedi anche: p1821

Nota: La modifica dell'impostazione è possibile solo a blocco impulsi attivato.

Per invertire la sequenza delle fasi e il valore attuale dell'encoder può essere utilizzato p1821.

p1821[0...n] Senso di rotazione / Senso di rotazione

VECTOR_G130/G150

Modificabile: C2(3)	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: Integer16	**Indice dinamico:** DDS, p0180	**Schema logico:** 4704, 4710, 4711, 4715, 5730, 6730, 6731, 6732
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]).

Per VECTOR vale:

Un'inversione di direzione del motore senza inversione del valore attuale di velocità può essere impostata tramite p1820.

p1825 Convertitore, tensione di soglia della valvola / Tensione soglia

VECTOR_G130/G150

Modificabile: U, T	**Calcolato:** CALC_MOD_ALL	**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**
0.0 [Veff]	100.0 [Veff]	0.6 [Veff]

Descrizione: Impostazione della discesa della tensione di soglia (da compensare) delle valvole.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Nota: Il valore è determinato automaticamente nell'ambito dell'identificazione dei dati del motore.

p1828 Compensazione tempo di interblocco valvole fase U / Comp t_bloc fase U

VECTOR_G130/G150	**Modificabile:** U, T	**Calcolato:** CALC_MOD_ALL	**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**
	0.00 [µs]	1000000.00 [µs]	0.00 [µs]

Descrizione: Impostazione del tempo di interblocco valvole fase U da compensare.

Nota: Il valore è determinato automaticamente nell'ambito dell'identificazione dei dati del motore.
Per parti di potenza del tipo PM340 il valore viene limitato a 3.98 µs.

p1829 Compensazione tempo di interblocco valvole fase V / Comp t_bloc fase V

VECTOR_G130/G150	**Modificabile:** U, T	**Calcolato:** CALC_MOD_ALL	**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**
	0.00 [µs]	1000000.00 [µs]	0.00 [µs]

Descrizione: Impostazione del tempo di interblocco valvole fase V da compensare.

Nota: Per parti di potenza del tipo PM340 il valore viene limitato a 3.98 µs.

p1830 Compensazione tempo di interblocco valvole fase W / Comp.t_bloc fase W

VECTOR_G130/G150	**Modificabile:** U, T	**Calcolato:** CALC_MOD_ALL	**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**
	0.00 [µs]	1000000.00 [µs]	0.00 [µs]

Descrizione: Impostazione del tempo di interblocco valvole fase W da compensare.

Nota: Per parti di potenza del tipo PM340 il valore viene limitato a 3.98 µs.

p1832 Compensazione tempo morto, livello di corrente / Liv. I comp. t-tot

VECTOR_G130/G150	**Modificabile:** U, T	**Calcolato:** CALC_MOD_ALL	**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**
	0.0 [Aeff]	10000.0 [Aeff]	0.0 [Aeff]

Descrizione: Impostazione del livello di corrente per la compensazione del tempo morto.
Al di sopra del livello di corrente la compensazione del tempo morto provocata dai tempi di ritardo di commutazione del convertitore viene eseguita con un valore costante precedentemente acquisito. Se l'entità del relativo valore di riferimento della corrente di fase scende al di sotto del valore definito da p1832, per questa fase ha luogo una riduzione continua del valore di correzione.

Dipendenza: L'impostazione di fabbrica di p1832 viene automaticamente settata su 0.02 * corrente nominale del convertitore (r0207).

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p1835[0...1] Riduzione frequenza impulsi, spostamento frequenza commutazione / Rid f_imp sp f_com

VECTOR_G130/G150 (n/M)

Modificabile: U, 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.: REL, FEM	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
0.00 [Hz]	800.00 [Hz]	0.00 [Hz]

Descrizione: Frequenza per lo spostamento della frequenza di commutazione r1836 in caso di riduzione della frequenza impulsi.

Il parametro diminuisce la soglia della frequenza di commutazione con lo stesso indice parametri.

Indice: [0] = Limite di frequenza 1
[1] = Limite di frequenza 2

Dipendenza: Vedi anche: r1836

r1836[0...1] Riduzione della frequenza impulsi, frequenza di commutazione / Rid f_imp sp f_com

VECTOR_G130/G150 (n/M)

Modificabile: -	**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.: REL, FEM	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
- [Hz]	- [Hz]	- [Hz]

Descrizione: Visualizzazione dei limiti di frequenza sotto i quali la frequenza impulsi viene automaticamente ridotta.

A partire dalla frequenza impulsi parametrizzata p1800, si verifica una riduzione della frequenza su base di prossimità se vengono superati i limiti di frequenza e un'isteresi supplementare.

Indice 0: limite di frequenza per la prima riduzione di frequenza impulsi (attivo con p1810.8 = 1)

Indice 1: limite di frequenza per la seconda riduzione di frequenza impulsi (attivo con p1810.9 = 1)

Indice: [0] = Limite di frequenza 1
[1] = Limite di frequenza 2

Dipendenza: Vedi anche: p1810, p1835

Nota: Con il controllo V/f la riduzione della frequenza impulsi non è attiva.

Tra le soglie di frequenza viene osservata una distanza minima di 10 Hz, che non può essere superata modificando p1835.

r1837 Configurazione unità di comando / Conf.unità comando

VECTOR_G130/G150

Modificabile: -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
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**
-	-	-

Descrizione: Visualizzazione per la configurazione del driver dell'unità di comando.

Campo di bit:

Bit	Nome del segnale	Segnale 1	Segnale 0	FP
00	Grado di controllo nel riavviamento al volo	Limitato	Non limitato	-
01	Grado di controllo nella regolazione Vdc	Limitato	Non limitato	-
02	Regolatore Vdc_min	Attivo	Non attivo	-
03	Identificazione dati motore	Attivo	Non attivo	-
04	Calcolo offset di corrente	Attivo	Non attivo	-
05	Mod. simulazione	Attivo	Non attivo	-
06	Inversione della sequenza delle fasi di uscita	Attivo	Non attivo	-
07	Senso rotazione sx	Attivo	Non attivo	-
08	Sincronizzazione (Bypass)	Attivo	Non attivo	-
09	Monitor F07801 tramite applicazione	Attivo	Non attivo	-
10	Chassis Drive attivo	Sì	No	-

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

11	Test di cortocircuito attivo	No	Sì	-
12	Modulazione FL non ammessa	Sì	No	-
13	F3E presente	Sì	No	-
14	PS-ASIC3 presente	Sì	No	-
15	CU230 o CU240 presente	Sì	No	-
16	Misura corrente, oversampling attivo	Sì	No	-
17	Media del valore attuale (IWK) temporaneamente soppressa	Sì	No	-
18	Limitazione del grado di controllo	Sì	No	-
19	Capacità del circuito intermedio ridotta (senza F3E)	Sì	No	-

p1840[0...n] Correzione valore attuale, configurazione / Conf.corr.val.att.

VECTOR_G130/G150

Modificabile: T | **Calcolato:** - | **Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: Unsigned16 | **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
-	-	0000 bin

Descrizione: Impostazione per la configurazione della correzione del valore attuale.

Campo di bit:

Bit	Nome del segnale	Segnale 1	Segnale 0	FP
00	Correzione valore attuale disattivata	Sì	No	-
01	Confronto integrali modulatore e valore di rif.	Sì	No	-

Dipendenza: Vedi anche: p1802

Nota: La configurazione non è modificabile durante il funzionamento (abilitazione degli impulsi) tramite una commutazione del set di dati dell'azionamento.

r1841 Correzione valore attuale, parola di stato / P_st corr. val_att

VECTOR_G130/G150

Modificabile: - | **Calcolato:** - | **Livello di accesso:** 4
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
-	-	-

Descrizione: Visualizzazione dello stato della correzione del valore attuale.

Campo di bit:

Bit	Nome del segnale	Segnale 1	Segnale 0	FP
00	Hardware per la correzione valore attuale riconosciuto	Sì	No	-
01	Disinserzione automatica (troppi istanti di commutazione)	Sì	No	-
02	Integrali normalizzati su metà freq. campionamento unità comando	Sì	No	-
03	Correzione valore attuale (IWK) temporaneamente soppressa	Sì	No	-
15	Correzione valore attuale attivata	Sì	No	-

p1845[0...n] Correzione valore attuale, fattore di valutazione Lsig / Corr. v_a val_Lsig

VECTOR_G130/G150

Modificabile: U, T | **Calcolato:** - | **Livello di accesso:** 4
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
0.00	10.00	1.00

Descrizione: Impostazione del fattore di valutazione per l'induttanza di dispersione dell'elemento L-R della correzione del valore attuale.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Dipendenza: Vedi anche: p0391, p0392, p0393

Nota: L'adattamento in funzione del carico dell'induttanza di dispersione della correzione del valore attuale di corrente viene definito tramite p0391 ... p0393.

p1846[0...n] Correzione valore attuale, fattore di livellamento / Corr.v.att. fatt_D

VECTOR_G130/G150	**Modificabile:** U, T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 4
	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**
	0.00	10.00	1.00

Descrizione: Impostazione del fattore di livellamento per la correzione del valore attuale.
Il fattore moltiplica il rapporto T0/Tsig nel circuito di ritorno dell'elemento LR.

r1848[0...5] Correzione valore attuale, correnti di fase / Corr. v_att I_fase

VECTOR_G130/G150	**Modificabile:** -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 4
	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**
	-	-	-

Descrizione: Visualizzazione delle correnti di correzione di fase e delle correnti di fase del convertitore.

Indice:
[0] = Armoniche fase U
[1] = Armoniche fase V
[2] = Armoniche fase W
[3] = Val.misura fase U
[4] = Val.misura fase V
[5] = Val.misura fase W

r1849[0...5] Correzione valore attuale, tensioni di fase / Corr. v_att U_fase

VECTOR_G130/G150	**Modificabile:** -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 4
	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**
	-	-	-

Descrizione: Visualizzazione delle tensioni di correzione di fase e delle tensioni di fase del convertitore.

Indice:
[0] = Armoniche fase U
[1] = Armoniche fase V
[2] = Armoniche fase W
[3] = Val.misura fase U
[4] = Val.misura fase V
[5] = Val.misura fase W

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p1900 Identificazione dei dati del motore e misura in rotazione / Mis. rot. e IDmot

VECTOR_G130/G150	**Modificabile:** C2(1), T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 1
	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	2	2

Descrizione:

Impostazione dell'identificazione dei dati motore e dell'ottimizzazione del regolatore del numero di giri.

p1900 = 0:

Funzione bloccata.

p1900 = 2:

Motori asincroni --> imposta p1910 = 1 e p1960 = 0

Motori sincroni ad eccitazione permanente o ad eccitazione esterna --> imposta p1910 = 1, p1990 = 1 e p1960 = 0

Se sono presenti abilitazioni dell'azionamento, al comando di inserzione successivo viene eseguita un'identificazione dati motore da fermo. Il motore conduce la corrente ed è regolabile fino a un quarto giro.

Nei motori sincroni ad eccitazione permanente o ad eccitazione esterna al successivo comando di inserzione viene eseguita la regolazione dell'encoder. Il motore deve poter ruotare liberamente e compie 1.5 giri dell'encoder del motore.

Valore:

0: Bloccato
2: Identificazione dati motore da fermo

Dipendenza:

Nella modalità di simulazione il parametro non è scrivibile. Selezionando l'identificazione dei dati del motore si sopprime la commutazione del set di dati dell'azionamento.

Vedi anche: p1272, p1300, p1910

Vedi anche: F07990, A07991

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:

I parametri del motore e di regolazione vengono impostati ai valori ottimali solo eseguendo entrambe le misure (prima in stato di fermo, poi con il motore in rotazione).

Con l'impostazione del parametro viene emesso un avviso corrispondente.

Il comando di inserzione deve restare impostato durante una misura e viene azzerato automaticamente dall'azionamento al termine della misura.

La durata delle misure può essere compresa tra 0.3 s e alcuni minuti. Questo tempo viene influenzato ad es. dalle dimensioni del motore e dalle condizioni meccaniche.

Al termine dell'identificazione dei dati del motore viene eseguita automaticamente l'impostazione p1900 = 0.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p1900 Identificazione dei dati del motore e misura in rotazione / Mis. rot. e IDmot

VECTOR_G130/G150 (n/M)	**Modificabile:** C2(1), T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 1
	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	3	2

Descrizione:

Impostazione dell'identificazione dei dati motore e dell'ottimizzazione del regolatore del numero di giri.

p1900 = 0:

Funzione bloccata.

p1900 = 1:

Motori asincroni --> imposta p1910 = 1 e p1960 = 0, 1, 2 in funzione di p1300

Motori sincroni ad eccitazione permanente o ad eccitazione esterna --> imposta p1910 = 1, p1990 = 1 e p1960 = 0, 1, 2 in funzione di p1300

Se sono presenti abilitazioni dell'azionamento, al comando di inserzione successivo viene eseguita un'identificazione dati motore da fermo. Il motore conduce la corrente ed è regolabile fino a un quarto giro.

Nei motori sincroni ad eccitazione permanente o ad eccitazione esterna al successivo comando di inserzione viene eseguita la regolazione dell'encoder. Il motore deve poter ruotare liberamente e compie 1.5 giri dell'encoder del motore.

Con il successivo comando di inserzione si verifica un'identificazione dei dati motore a motore in rotazione e inoltre un'ottimizzazione del numero di giri tramite misure a diversi numeri di giri del motore.

p1900 = 2:

Motori asincroni --> imposta p1910 = 1 e p1960 = 0

Motori sincroni ad eccitazione permanente o ad eccitazione esterna --> imposta p1910 = 1, p1990 = 1 e p1960 = 0

Se sono presenti abilitazioni dell'azionamento, al comando di inserzione successivo viene eseguita un'identificazione dati motore da fermo. Il motore conduce la corrente ed è regolabile fino a un quarto giro.

Nei motori sincroni ad eccitazione permanente o ad eccitazione esterna al successivo comando di inserzione viene eseguita la regolazione dell'encoder. Il motore deve poter ruotare liberamente e compie 1.5 giri dell'encoder del motore.

p1900 = 3:

imposta p1960 = 0, 1, 2 in funzione di p1300

L'impostazione deve essere selezionata soltanto se l'identificazione dei dati del motore è già stata eseguita in stato di fermo.

Se le abilitazioni dell'azionamento sono disponibili, con il successivo comando di inserzione si verifica un'identificazione dei dati motore con motore in rotazione e inoltre un'ottimizzazione del numero di giri tramite misure a diversi numeri di giri del motore.

Valore:

0: Bloccato
1: Identificazione dati motori da fermo e a motore rotante
2: Identificazione dati motore da fermo
3: Identificazione dati motore in rotazione

Dipendenza:

Nella modalità di simulazione il parametro non è scrivibile. Selezionando l'identificazione dei dati del motore si sopprime la commutazione del set di dati dell'azionamento.

Vedi anche: p1272, p1300, p1910, p1960, p1990

Vedi anche: A07980, A07981, F07982, F07983, F07984, F07985, F07986, A07987, F07988, F07990, A07991

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:

I parametri del motore e di regolazione vengono impostati ai valori ottimali solo eseguendo entrambe le misure (prima in stato di fermo, poi con il motore in rotazione).

Con l'impostazione del parametro viene emesso un avviso corrispondente.

Il comando di inserzione deve restare impostato durante una misura e viene azzerato automaticamente dall'azionamento al termine della misura.

La durata delle misure può essere compresa tra 0.3 s e alcuni minuti. Questo tempo viene influenzato ad es. dalle dimensioni del motore e dalle condizioni meccaniche.

Al termine dell'identificazione dei dati del motore viene eseguita automaticamente l'impostazione p1900 = 0.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p1901 Configurazione dell'analisi impulsi di test / Config imp_test

VECTOR_G130/G150

Modificabile: T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 2
Tipo di dati: Unsigned32	**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: Impostazione della configurazione per l'analisi degli impulsi di test.

Per bit 00:

Prova di cortocircuito conduttore-conduttore per abilitazione impulsi.

Campo di bit:

Bit	Nome del segnale	Segnale 1	Segnale 0	FP
00	Impulso di test per il cortocircuito di fase attivo	Sì	No	-

Nota: Per bit 00:

Se il test è stato superato una volta dopo il POWER ON (vedere r1902.0), non viene ripetuto.

Se durante il test viene rilevato un cortocircuito conduttore-conduttore, questa informazione viene visualizzata in r1902.1.

r1902 Stato dell'analisi dell'impulso di test / St. an. imp_test

VECTOR_G130/G150

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 dello stato dell'analisi dell'impulso di test.

Test di cortocircuito:

Bit 0: il test di cortocircuito si è svolto senza errori riconosciuti.

Bit 1: è stato riconosciuto un cortocircuito di fase.

Campo di bit:

Bit	Nome del segnale	Segnale 1	Segnale 0	FP
00	Test di cortocircuito eseguito	Sì	No	-
01	Cortocircuito di fase rilevato	Sì	No	-

p1909[0...n] Identificazione dati del motore, parola di comando / STW IDmot

VECTOR_G130/G150

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**
-	-	0000 0000 0000 0000 bin

Descrizione: Impostazione della configurazione per l'identificazione dati del motore.

Campo di bit:

Bit	Nome del segnale	Segnale 1	Segnale 0	FP
00	Stima induttanza statore, nessuna misura	Sì	No	-
01	Regolazione corrente con regolatore aperiodico	Sì	No	-
02	Stima costante tempo rotore, nessuna misura	Sì	No	-
03	Stima induttanza dispersione, nessuna misura	Sì	No	-
04	Attivare identificazione dinamica dell'induttanza di dispersione	Sì	No	-
05	Determinazione Tr e valutazione Lsig nell'intervallo di tempo	Sì	No	-
06	Attivare lo smorzamento delle oscillazioni	Sì	No	-

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

07	Disattivare il riconoscimento oscillazione	Sì	No	-
11	Disattivare misurazione impulsi Lq Ld	Sì	No	-
12	Disattivazione misura resistenza rotore Rr	Sì	No	-
14	Disattivazione misura del tempo di interdizione valvole	Sì	No	-
15	Misura solo resist. statorica, errori tens. valvole, tempo morto	Sì	No	-

Nota: Per i motori sincroni ad eccitazione permanente vale quanto segue:

senza deselezione nel bit 11, nel modo operativo Regolazione si verifica la misurazione dell'induttanza longitudinale Ld e dell'induttanza trasversale Lq a bassa corrente.

Nel caso della deselezione con il bit 11 o nel modo operativo V/f si ha la misurazione dell'induttanza statore a corrente nominale motore dimezzata.

Se si rende necessario non misurare ma solo stimare l'induttanza statore, va impostato il bit 0 e deselezionato il bit 11.

p1910 Identificazione dati del motore, selezione / Sel. Mot ID

VECTOR_G130/G150

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**
0	26	1

Descrizione: Impostazione dell'identificazione dati motore.

Al successivo comando di inserzione viene eseguita l'identificazione dei dati motore.

p1910 = 1:

Tutti i dati del motore e le caratteristiche del convertitore vengono identificati e successivamente trasmessi ai seguenti parametri:

p0350, p0354, p0356, p0357, p0358, p0360, p1825, p1828, p1829, p1830

Dopodiché viene eseguito automaticamente il calcolo dei parametri di regolazione p0340 = 3.

Valore:

0: Bloccato
1: Identificazione completa (ID) dei dati motore e accettazione
2: Identificazione completa (ID) dei dati motore senza accettazione
3: ID della caratteristica di saturazione e accettazione
4: ID della caratteristica di saturazione senza accettazione
5: ID induttanza dispers. dinamica Lsig (r1920) senza accettazione
6: ID tempo di interblocco (r1926) senza accettazione
7: ID resist. statore Rs (r1912) senza accett.
8: ID induttanza statore Ls (r1915) Rr (r1927) senza accettazione
9: ID cost. di tempo rotore Tr (r1913) senza accett.
10: ID indutt. di disp. stat. Lsig (r1914) senza accett.
20: Impostazione vettore di tensione
21: Impostazione vettore di tensione senza filtro
22: Impostazione vettore di tensione rettangolare senza filtro
23: Impostazione vettore di tensione triangolare senza filtro
24: Impostazione vettore di tensione rettangolare con filtro
25: Impostazione vettore di tensione triangolare con filtro
26: Impostazione vettore di tensione con correzione DTC

Dipendenza: Prima dell'esecuzione dell'identificazione dei dati motore deve essere stata effettuata una "Messa in servizio rapida" (p0010 = 1).

Nella modalità di simulazione il parametro non è scrivibile. Selezionando l'identificazione dei dati del motore si sopprime la commutazione del set di dati dell'azionamento.

Vedi anche: p1272, p1900

Cautela: Dopo la selezione dell'identificazione dati motore (p1910 > 0) viene emesso l'avviso A07991 e al comando di inserzione successivo viene eseguita un'identificazione dati motore nel seguente modo:

- Il motore riceve corrente e ai morsetti di uscita del convertitore è applicata tensione.
- L'albero motore può spostarsi al massimo di mezzo giro durante l'identificazione.
- Non viene comunque generata alcuna coppia.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

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: Con l'impostazione di p1910 occorre fare attenzione a quanto segue:

1. "Con accettazione" significa:

I parametri specificati nella descrizione vengono sovrascritti con i valori identificati e questo influenza l'impostazione del regolatore.

2. "Senza accettazione" significa:

I parametri specificati vengono visualizzati solo nel campo r1912 ... r1926. Le impostazioni del regolatore restano invariate.

3. p1910 = 3, 4, 5 è selezionabile solo per i motori asincroni.

p1911 Numero di fasi da identificare / N. fasi da identif

VECTOR_G130/G150

Modificabile: T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 4
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**
1	3	1

Descrizione: Impostazione del numero di fasi da identificare.

Valore:
1: 1 fase U
2: 2 fasi U, V
3: 3 fasi U, V, W

Nota: Nell'identificazione con più fasi aumentano la precisione e la durata della misura.

r1912[0...2] Resistenza statore identificata / R statore identif.

VECTOR_G130/G150

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**
- [Ohm]	- [Ohm]	- [Ohm]

Descrizione: Visualizzazione della resistenza statore identificata.

Indice:
[0] = Fase U
[1] = Fase V
[2] = Fase W

r1913[0...2] Costante di tempo del rotore identificata / Ident. T rotore

VECTOR_G130/G150

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.: PEM	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
- [ms]	- [ms]	- [ms]

Descrizione: Visualizzazione della costante di tempo del rotore identificata.

Indice:
[0] = Fase U
[1] = Fase V
[2] = Fase W

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

r1914[0...2] Induttanza di dispersione totale identificata / L_iden.ric.disp.

VECTOR_G130/G150

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**
- [mH]	- [mH]	- [mH]

Descrizione: Visualizzazione dell'induttanza di dispersione totale identificata.

Indice:
[0] = Fase U
[1] = Fase V
[2] = Fase W

r1915[0...2] Induttanza statorica nominale identificata / L_id. statore

VECTOR_G130/G150

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**
- [mH]	- [mH]	- [mH]

Descrizione: Visualizzazione dell'induttanza statorica nominale identificata.

Indice:
[0] = Fase U
[1] = Fase V
[2] = Fase W

r1916[0...2] Induttanza statorica identificata 1 / L_id.statore 1

VECTOR_G130/G150

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**
- [mH]	- [mH]	- [mH]

Descrizione: Visualizzazione dell'induttanza statorica identificata del 1° punto della caratteristica di saturazione.

Indice:
[0] = Fase U
[1] = Fase V
[2] = Fase W

r1917[0...2] Induttanza statorica identificata 2 / L_id.statore 2

VECTOR_G130/G150

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**
- [mH]	- [mH]	- [mH]

Descrizione: Visualizzazione dell'induttanza statorica identificata del 2° punto della caratteristica di saturazione.

Indice:
[0] = Fase U
[1] = Fase V
[2] = Fase W

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

r1918[0...2] Induttanza statorica identificata 3 / L_id.statore 3

VECTOR_G130/G150	**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 - [mH]	**Max** - [mH]	**Impostazione di fabbrica** - [mH]

Descrizione: Visualizzazione dell'induttanza statorica identificata del 3° punto della caratteristica di saturazione.

Indice:
[0] = Fase U
[1] = Fase V
[2] = Fase W

r1919[0...2] Induttanza statorica identificata 4 / L_id.statore 4

VECTOR_G130/G150	**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 - [mH]	**Max** - [mH]	**Impostazione di fabbrica** - [mH]

Descrizione: Visualizzazione dell'induttanza statorica identificata del 4° punto della caratteristica di saturazione.

Indice:
[0] = Fase U
[1] = Fase V
[2] = Fase W

r1920[0...2] Induttanza di dispersione dinamica identificata / L_iden.din. disp.

VECTOR_G130/G150	**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 - [mH]	**Max** - [mH]	**Impostazione di fabbrica** - [mH]

Descrizione: Visualizzazione dell'induttanza di dispersione totale dinamica identificata.

Indice:
[0] = Fase U
[1] = Fase V
[2] = Fase W

r1921[0...2] Induttanza di dispersione dinamica identificata 1 / L_iden din. disp 1

VECTOR_G130/G150	**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 - [mH]	**Max** - [mH]	**Impostazione di fabbrica** - [mH]

Indice:
[0] = Fase U
[1] = Fase V
[2] = Fase W

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

r1922[0...2] Induttanza di dispersione dinamica identificata 2 / L_iden din. disp 2

VECTOR_G130/G150	**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 - [mH]	**Max** - [mH]	**Impostazione di fabbrica** - [mH]
Indice:	[0] = Fase U [1] = Fase V [2] = Fase W		

r1923[0...2] Induttanza di dispersione dinamica identificata 3 / L_iden din. disp 3

VECTOR_G130/G150	**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 - [mH]	**Max** - [mH]	**Impostazione di fabbrica** - [mH]
Indice:	[0] = Fase U [1] = Fase V [2] = Fase W		

r1924[0...2] Induttanza di dispersione dinamica identificata 4 / L_iden din. disp 4

VECTOR_G130/G150	**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 - [mH]	**Max** - [mH]	**Impostazione di fabbrica** - [mH]
Indice:	[0] = Fase U [1] = Fase V [2] = Fase W		

r1925[0...2] Tensione di soglia identificata / V_soglia ident.

VECTOR_G130/G150	**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 - [Veff]	**Max** - [Veff]	**Impostazione di fabbrica** - [Veff]
Descrizione:	Visualizzazione della tensione di soglia IGBT identificata.		
Indice:	[0] = Fase U [1] = Fase V [2] = Fase W		

r1926[0...2] Tempo di interblocco attivo identificato / id.valv.blocco t

VECTOR_G130/G150	**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 - [µs]	**Max** - [µs]	**Impostazione di fabbrica** - [µs]
Descrizione:	Visualizzazione del tempo di interblocco valvole attivo identificato.		

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Indice: [0] = Fase U
[1] = Fase V
[2] = Fase W

r1927[0...2] Resistenza rotore identificata / Ident. R_rotore

VECTOR_G130/G150

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
- [Ohm]	- [Ohm]	- [Ohm]

Descrizione: Visualizzazione della resistenza rotore identificata (per i motori sincroni ad eccitazione permanente: resistenza di smorzamento).

Indice: [0] = Fase U
[1] = Fase V
[2] = Fase W

r1929[0...2] Resistenza del cavo identificata / Ident. R_cavo

VECTOR_G130/G150

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
- [Ohm]	- [Ohm]	- [Ohm]

Descrizione: Visualizzazione della resistenza del cavo identificata.

Indice: [0] = Fase U
[1] = Fase V
[2] = Fase W

r1934[0...9] Induttanza q identificata / Lq ident

VECTOR_G130/G150 (n/M)

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
- [mH]	- [mH]	- [mH]

Descrizione: Visualizzazione dell'induttanza q (differenziale) identificata.

Dipendenza: Vedi anche: r1935, p1959, p1960

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...9] Corrente di identificazione induttanza q / Corr ident. Lq

VECTOR_G130/G150 (n/M)

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
- [Aeff]	- [Aeff]	- [Aeff]

Descrizione: Visualizzazione della corrente di identificazione per l'identificazione dell'induttanza q ([0...9]).

Dipendenza: Vedi anche: r1934, p1959, p1960

Nota: La curva caratteristica Lq è costituita dalle coppie di valori di r1934 e r1935 con lo stesso indice.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p1959[0...n] Configurazione misura in rotazione / Config. mis. rot.

VECTOR_G130/G150 (n/M)

Modificabile: T | **Calcolato:** CALC_MOD_ALL | **Livello di accesso:** 2
Tipo di dati: Unsigned16 | **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
-	-	0001 1111 bin

Descrizione: Impostazione della configurazione della misura in rotazione.

Campo di bit:

Bit	Nome del segnale	Segnale 1	Segnale 0	FP
00	Test enc. attivo	Sì	No	-
01	Identificazione caratteristica di saturazione	Sì	No	-
02	Identificazione momento di inerzia	Sì	No	-
03	Ricalcolo dei parametri regolatore numero di giri	Sì	No	-
04	Ottimizzazione regolatore numero di giri (test di oscillazione)	Sì	No	-
05	Identif. induttanza di dispers. q (per l'adattam. regol. corr.)	Sì	No	-

Dipendenza: Vedi anche: F07988

Nota: Il test dell'encoder può essere eseguito solo se è selezionata la misura in rotazione con encoder (p1960 = 2).

Nelle singole fasi di ottimizzazione vengono influenzati i seguenti parametri:

Bit 00: nessuno

Bit 01: p0320, p0360, p0362 ... p0369

Bit 02: p0341, p0342

Bit 03: p1400.0, p1458, p1459, p1460, p1462, p1463, p1470, p1472, p1496

Bit 04: dipendente da p1960

Bit 05: p0391, p0392, p0393, p1402.2 solo nei motori asincroni

p1960 = 1, 3: p1400.0, p1458, p1459, p1470, p1472, p1496

p1960 = 2, 4: p1458, p1459, p1460, p1461, p1462, p1463, p1496

L'identificazione dell'induttanza di dispersione q può essere eseguita solo con un motore senza carico o con carico ridotto (carico inferiore del 30 % ca. rispetto alla coppia nominale del motore). Un adattamento del regolatore di corrente (p0391 ... p0393) viene parametrizzato solo se l'induttanza di dispersione q nel funzionamento a vuoto è superiore almeno del 30 % rispetto all'induttanza di dispersione totale (p0356, p0358).

p1960 Selezione misura in rotazione / Selez. mis. rot.

VECTOR_G130/G150

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
0	4	0

Descrizione: Impostazione della misura in rotazione.

Al successivo comando di inserzione viene eseguita la misura in rotazione.

Le possibilità di impostazione del parametro dipendono dal modo operativo di controllo/regolazione (p1300).

p1300 < 20 (controllo V/f):

Non è possibile selezionare la misura in rotazione o l'ottimizzazione del regolatore del numero di giri.

p1300 = 20, 22 (funzionamento senza encoder):

Può essere selezionata solo la misura in rotazione o l'ottimizzazione del regolatore del numero di giri nel funzionamento senza encoder.

p1300 = 21, 23 (funzionamento con encoder):

È possibile selezionare entrambe le varianti (con e senza encoder) della misura in rotazione o dell'ottimizzazione del regolatore del numero di giri.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Valore:
0: Bloccato
1: Misura in rotazione in funzionamento senza encoder
2: Misura in rotazione con encoder
3: Ottimizzazione regolatore velocità in funzionam. senza encoder
4: Ottimizzazione regolatore di velocità con encoder

Dipendenza: Prima dell'esecuzione della misura in rotazione dovrebbe già essere avvenuta l'identificazione dei dati del motore (p1900, p1910, r3925).

Nella modalità di simulazione il parametro non è scrivibile al valore 1.

Selezionando la misura in rotazione si sopprime la commutazione del set di dati dell'azionamento.

Vedi anche: p1272, p1300, p1900, p1959

Vedi anche: A07987

Pericolo: Negli azionamenti con meccanica con corsa limitata deve essere garantito che questa non venga raggiunta durante la misura in rotazione. Se questo non è possibile, non si deve eseguire la misurazione.

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: In caso di misura in rotazione attivata non è possibile eseguire il salvataggio dei parametri (p0971, p0977).

Dato che per la misura in rotazione avvengono automaticamente delle modifiche di parametri (ad es. p1120), fino alla fine della misura e se non si verificano errori è opportuno non eseguire modifiche manuali dei parametri.

I tempi di accelerazione e decelerazione (p1120, p1121) sono limitati nella misura in rotazione a 900 s.

Durante l'ottimizzazione del regolatore del numero di giri con encoder (p1960 = 2, 4), viene preimpostato anche il regolatore del numero di giri per il funzionamento senza encoder (p1470, p1472).

A seconda che l'ottimizzazione del regolatore del numero di giri avvenga con o senza encoder, vengono impostati diversi adattamenti Kp/Tn del regolatore del numero di giri (p1464, p1465). Se l'azionamento viene regolato sia con che senza regolatore del numero di giri, si consiglia l'utilizzo di due set di dati di azionamento (p0180). Questi possono essere eseguiti con diversi adattamenti del regolatore del numero di giri.

p1961 Curva caratteristica di saturazione, numero di giri per calcolo / Ril car_satur giri

VECTOR_G130/G150 (n/M)

Modificabile: U, T	**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.: REL	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
26 [%]	75 [%]	40 [%]

Descrizione: Impostazione del numero di giri per il calcolo della curva caratteristica di saturazione e per il test dell'encoder.

Il valore percentuale è riferito a p0310 (frequenza nominale motore).

Dipendenza: Vedi anche: p0310, p1959

Vedi anche: F07983

Nota: La determinazione della caratteristica di saturazione deve essere eseguita in un momento di funzionamento in cui il carico è minimo.

r1962[0...4] Curva caratteristica di saturazione, corrente di magnetizzazione / Car_sat corr_mag

VECTOR_G130/G150 (n/M)

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.: 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.

Dopo il rilevamento corretto, i valori vengono applicati a p0366 ... p0369.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Indice: [0] = Valore 1
[1] = Valore 2
[2] = Valore 3
[3] = Valore 4
[4] = Valore 5

Dipendenza: Vedi anche: r0331

r1963[0...4] Curva caratteristica di saturazione, induttanza principale / Car_sat. L_princ.

VECTOR_G130/G150 (n/M)

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.: PEM, REL	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
- [%]	- [%]	- [%]

Descrizione: Visualizzazione dell'induttanza principale della curva caratteristica di saturazione identificata.
I valori si riferiscono a r0382.

Indice: [0] = Valore 1
[1] = Valore 2
[2] = Valore 3
[3] = Valore 4
[4] = Valore 5

Dipendenza: Vedi anche: r0382

r1964[0...4] Curva caratteristica di saturazione, flusso rotore / Car_sat flusso rot

VECTOR_G130/G150 (n/M)

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.: PEM, REL	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
- [%]	- [%]	- [%]

Descrizione: Visualizzazione del valore di flusso del rotore della curva caratteristica di saturazione identificata.
Dopo il rilevamento corretto, i valori vengono applicati a p0362 ... p0365.

Indice: [0] = Valore 1
[1] = Valore 2
[2] = Valore 3
[3] = Valore 4
[4] = Valore 5

p1965 Numero di giri ottimale della regolazione / Vel. n_ott

VECTOR_G130/G150 (n/M)

Modificabile: U, T	**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.: REL	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
10 [%]	75 [%]	40 [%]

Descrizione: Impostazione del numero di giri per l'identificazione del momento di inerzia e per il test di oscillazione.
Motore asincrono:
Il valore percentuale è riferito a p0310 (frequenza nominale motore).
Motore sincrono:
Il valore percentuale è riferito al minimo ottenuto da p0310 (frequenza nominale del motore) e p1082 (numero di giri massimo).

Dipendenza: Vedi anche: p0310, p1959
Vedi anche: F07984, F07985

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Nota: Per calcolare il momento di inerzia vengono eseguiti salti di velocità; il valore indicato corrisponde al valore di riferimento inferiore della velocità. Per calcolare il valore superiore della velocità, il valore viene aumentato del 20 %. Il rilevamento dell'induttanza di dispersione q (vedere p1959 bit 5) si verifica durante l'arresto e con il 50% di p1965, tuttavia con una frequenza di uscita massima di 15Hz e almeno con il 10 % della velocità nominale del motore.

p1967 Fattore dinamico regolazione ottimale numero di giri / Fatt. din.n_ott

VECTOR_G130/G150 (n/M)	**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**
	1 [%]	400 [%]	100 [%]

Descrizione: Impostazione del fattore dinamico per l'ottimizzazione del regolatore del numero di giri.

Dipendenza: Vedi anche: p1959

Vedi anche: F07985

Nota: In caso di misura in rotazione con questo parametro si può modificare l'ottimizzazione del regolatore del numero di giri.

p1967 = 100 % --> ottimizzazione del regolatore di numero di giri secondo l'ottimo simmetrico.

p1967 > 100 % --> ottimizzazione con dinamica più elevata (Kp maggiore, Tn minore).

r1968 Fattore dinamico regolazione ottimale numero di giri effettivo / Fatt din.n_ott eff

VECTOR_G130/G150 (n/M)	**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.: REL	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
	Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
	- [%]	- [%]	- [%]

Descrizione: Visualizzazione del fattore dinamico effettivamente ottenuto durante il test di oscillazione.

Dipendenza: Vedi anche: p1959, p1967

Vedi anche: F07985

Nota: Questo fattore dinamico si riferisce esclusivamente ai modi di regolazione del regolatore di velocità specificati in p1960.

r1969 Momento d'inerzia reg. ott. calcolato / Port.pos. M n_ott

VECTOR_G130/G150 (n/M)	**Modificabile:** -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 4
	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 rilevato dell'azionamento.

Dopo il rilevamento corretto, il valore viene applicato a p0341, p0342.

Dipendenza: Azionamenti IEC (p0100 = 0): Unità kg m^2

Azionamenti NEMA (p0100 = 1): Unità lb ft^2

Vedi anche: p0341, p0342, p1959

Vedi anche: F07984

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

r1970[0...1] Frequenza oscillazione rilevata nel test di oscillaz. reg. ott. / Oscil. f n_ott

VECTOR_G130/G150 (n/M)

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.: REL	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
- [Hz]	- [Hz]	- [Hz]

Descrizione: Visualizzazione delle frequenze di oscillazione rilevate durante il test di oscillazione.

Indice: [0] = Frequenza bassa
[1] = Frequenza alta

Dipendenza: Vedi anche: p1959
Vedi anche: F07985

r1971[0...1] Scostamento standard rilevato nel test di oscillazione reg. ott. / Dif.stand. n_ott

VECTOR_G130/G150 (n/M)

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.: REL	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
- [Hz]	- [Hz]	- [Hz]

Descrizione: Visualizzazione delle deviazioni standard delle frequenze di oscillazione rilevate durante il test di oscillazione.

Indice: [0] = Scarto tipo bassa frequenza
[1] = Scarto tipo alta frequenza

Dipendenza: Vedi anche: p1959
Vedi anche: F07985

r1972[0...1] Numero periodi rilevato nel test di oscillazione reg. ott. / Nr periodo n_ott

VECTOR_G130/G150 (n/M)

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.: REL	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
-	-	-

Descrizione: Visualizzazione delle frequenze di oscillazione rilevate durante il numero di periodi.

Indice: [0] = Numero periodi bassa frequenza
[1] = Numero periodi alta frequenza

Dipendenza: Vedi anche: p1959
Vedi anche: F07985

r1973 Misura in rotazione, test dell'encoder, calcolo n. di incrementi / Incrementi n_ott

VECTOR_G130/G150 (n/M)

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: Visualizzazione del numero di tacche rilevato durante il test di oscillazione.

Nota: Un valore negativo indica una polarità errata del segnale dell'encoder.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

r1979.0...11 BO: Stato di ottimizzazione del regolatore del numero di giri / Stato n_ott

VECTOR_G130/G150 (n/M)

Modificabile: -
Calcolato: -
Livello di accesso: 4
Tipo di dati: Unsigned16
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: Visualizzazione dello stato per la verifica e la sorveglianza degli stati dell'ottimizzazione del regolatore del numero di giri.

Campo di bit:

Bit	Nome del segnale	Segnale 1	Segnale 0	FP
00	Ottimizzazione regolatore di velocità attivata	Sì	No	-
01	Ottimizzazione regolatore di velocità terminata	Sì	No	-
02	Ottimizzazione regolatore di velocità interrotta	Sì	No	-
04	Test enc. attivo	Sì	No	-
05	Identificazione caratteristica di saturazione attiva	Sì	No	-
06	Identificazione momento di inerzia attiva	Sì	No	-
07	Ricalcolo dei parametri del regolatore del numero di giri attivo	Sì	No	-
08	Regolatore del numero di giri, test oscillazione attivo	Sì	No	-
09	Adattamento induttanza principale attivo	Sì	No	-
10	Funz. con trasduttore dopo funz. senza trasduttore	Sì	No	-
11	Identificazione induttanza di dispersione q	Sì	No	-

p1980[0...n] Metodo PolID / Metodo PolID

VECTOR_G130/G150

Modificabile: U, 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.: ASM
Normalizzazione: -
Lista esperti: 1

Min	Max	Impostazione di fabbrica
1	10	4

Descrizione: Impostazione del metodo di identificazione della posizione dei poli.

Valore:
1: Invio impulsi di tensione 1ª armonica
4: Invio impulsi di tensione a 2 livelli
6: Invio impulsi di tensione a 2 livelli inversi
10: Impressione di corrente continua

Dipendenza: Nella modalità di simulazione il parametro non è scrivibile.
Vedi anche: p1272, p1780

Nota: Il metodo degli impulsi di tensione (p1980 = 1, 4) non è applicabile su motori sincroni ad eccitazione esterna (p0300 = 5) e in caso di funzionamento con filtri di uscita sinusoidali (p0230).

p1982[0...n] Selezione PolID / Selezione PolID

VECTOR_G130/G150

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.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

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.

Per VECTOR vale:

Con p1982=2 viene verificato a ogni abilitazione impulsi se la posizione assoluta fornita dall'encoder non si discosta di più di 45 gradi dalla posizione identificata della ruota polare.

Per i motori sincroni ad eccitazione esterna (p0300 = 5) la selezione dell'identificazione della posizione dei poli non è possibile se è presente un encoder con informazioni di posizione (ad es. encoder SSI).

Dipendenza: Vedi anche: p0325, p0329, p1980, r1984, r1985, r1987, p1990

Nota: Nel funzionamento senza encoder la selezione dell'identificazione della posizione dei poli avviene con p1780.6.

r1984 PolID, differenza angolare / Diff. ang PolID

VECTOR_G130/G150 (n/M)	**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, p1982, r1985, r1987, p1990

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.

r1985 PolID, curva di saturazione / Curva satur. PolID

VECTOR_G130/G150 (n/M)	**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 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, p1982, r1984, r1987, p1990

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).

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

r1987 PolID, curva di trigger / Curva trigg PolID

VECTOR_G130/G150 (n/M)

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, p1982, r1984, r1985, p1990

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.

p1990 Regolazione encoder, rilevamento offset angolo di commutazione / Reg. enc. ril. ang

VECTOR_G130/G150

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.: ASM	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
0	2	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 il rilevamento dell'offset dell'angolo di commutazione viene emesso l'avviso A07971. Al termine del calcolo viene impostato automaticamente p1990 = 0.

Con p1990 = 1 (regolazione encoder con acquisizione) vale:

l'offset dell'angolo di commutazione viene rilevato e acquisito in p0431.

Con p1990 = 2 (regolazione encoder per il controllo) vale:

l'offset dell'angolo di commutazione viene rilevato e non acquisito in p0431. In caso di scostamento di oltre 6° angolo elettrico viene emessa l'anomalia F07413.

Valore:
0: Disattivato
1: Attivato con acquisizione
2: Attivato per il controllo

Dipendenza: Nella modalità di simulazione il parametro non è scrivibile.

Selezionando la regolazione dell'encoder si sopprime la commutazione del set di dati dell'azionamento.

La regolazione dell'encoder viene eseguita solo se è attivato il modulo funzionale "regolazione giri/coppia" (r0108.2 = 1).

Vedi anche: p0325, p0329, p0431, p1272, p1900

Cautela: Per la regolazione dell'encoder il motore deve essere privo di carico e si deve aprire un freno di stazionamento motore presente.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p1991[0...n] Commutazione motore, correzione angolo di commutazione / Corr. angolo comm.

VECTOR_G130/G150

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.

p1999[0...n] Compensaz. offset angolo commutaz. e PolID, scalatura / Off ang comm scal

VECTOR_G130/G150 (n/M)

Modificabile: U, T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** MDS, p0130	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: Regolazione	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: REL	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
10 [%]	5000 [%]	100 [%]

Descrizione: Impostazione della scalatura per il tempo di esecuzione della calibrazione encoder automatica nonché del metodo con impressione di corrente nell'identificazione della posizione dei poli.

Dipendenza: Vedi anche: p0341, p0342

Cautela: Per p1999 > 100 % (impostazione di inerzie maggiori) vale:

Non avviene alcuna sorveglianza di blocco (F07970 valore di anomalia 2).

Il controllo della plausibilità del segnale dell'encoder verifica solo il segno (F07970 valore di anomalia 4).

Nota: Per le inerzie elevate conviene applicare un fattore di scala più elevato per il tempo di calibrazione.

p2000 Frequenza di riferimento / f_rif

B_INF

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	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
0.10 [Hz]	1000.00 [Hz]	50.00 [Hz]

Descrizione: Impostazione della grandezza di riferimento per la frequenza.

Tutte le velocità 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.

Frequenza di riferimento (in Hz)

p2000 Numero di giri di riferimento, frequenza di riferimento / n_rif f_rif

ENCODER

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	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
6.00 [1/min]	210000.00 [1/min]	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.:

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Nota: Se viene realizzata un'interconnessione BICO tra grandezze fisiche diverse, le grandezze di riferimento fungono da fattore di conversione interno.

p2000 Velocità di riferimento, frequenza di riferimento / v_rif f_rif

ENCODER (Encoder lineare)

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	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
0.60 [m/min]	600.00 [m/min]	120.00 [m/min]

Descrizione: Impostazione della grandezza di riferimento per velocità e frequenza.

Tutte le velocità 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.

Vale quanto segue: frequenza di riferimento (in Hz) = velocità di riferimento (in (m/min) / 60)

Nota: Se viene realizzata un'interconnessione BICO tra grandezze fisiche diverse, le grandezze di riferimento fungono da fattore di conversione interno.

p2000 Numero di giri di riferimento, frequenza di riferimento / n_rif f_rif

VECTOR_G130/G150

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	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
6.00 [1/min]	210000.00 [1/min]	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.

Vale quanto segue: frequenza di riferimento (in Hz) = numero di giri di riferimento (in ((1/min) / 60) x numero di coppie di poli).

Dipendenza: Vedi anche: p2001, p2002, p2003, r2004

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).

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p2001 Tensione rif. / Tensione rif.

B_INF, VECTOR_G130/G150

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

B_INF, VECTOR_G130/G150

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%

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

© Siemens AG 2011 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.

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

VECTOR_G130/G150

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

B_INF, VECTOR_G130/G150

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.

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)

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p2005 Angolo riferimento / Angolo riferimento

VECTOR_G130/G150

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.

B_INF, TM31, VECTOR_G130/G150

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

VECTOR_G130/G150

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 2011 All Rights Reserved

r2019[0...7] Statistica degli errori interfaccia della messa in servizio / Errori MIS

CU_G_G130DP, CU_G_G130PN, CU_G_G150DP, CU_G_G150PN

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_G_G130DP, CU_G_G150DP

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 2011 All Rights Reserved

p2021 Indirizzo interfaccia del bus di campo / Indir. bus campo

CU_G_G130DP, CU_G_G150DP

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_G_G130DP, CU_G_G150DP

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_G_G130DP, CU_G_G150DP

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 2011 All Rights Reserved

r2029[0...7] Statistica degli errori interfaccia del bus di campo / Errori bus campo

CU_G_G130DP, CU_G_G150DP

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_G_G130DP, CU_G_G150DP

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**
3	6	3

Descrizione: Impostazione del protocollo di comunicazione per l'interfaccia del bus di campo.

Valore:
3: PROFIBUS
6: USS(RS232) su X140

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

B_INF

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.

Campo di bit:

Bit	Nome del segnale	Segnale 1	Segnale 0	FP
00	ON/OFF1	Sì	No	-
01	COp / OFF2	Sì	No	-
03	Abilitazione funzionamento	Sì	No	-
07	Tacitaz. anomalia	Sì	No	-
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

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

r2032 Priorità di comando, parola di comando attiva / PcCtrl par_com att

VECTOR_G130/G150

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.

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_G_G130DP, CU_G_G150DP

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).

Dipendenza: Vedi anche: p0978

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

B_INF, ENCODER, VECTOR_G130/G150

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.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

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.

p2038 IF1 PROFIdrive Parola di comando/parola di stato, Interface Mode / PD STW/ZSW IF Mode

VECTOR_G130/G150

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 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
2: VIK-NAMUR

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".

p2039 Selezione interfaccia Debug Monitor / Sel.monitor Debug

CU_G_G130DP, CU_G_G130PN, CU_G_G150DP, CU_G_G150PN

Modificabile: U, T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 4
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	3	0

Descrizione: Impostazione dell'interfaccia seriale per il Debug Monitor.
L'interfaccia seriale per il Debug Monitor è COM1 (X140) o COM2 (interna).
Valore = 0: COM2 (interno)
Valore = 1: COM1 (X140), il protocollo di messa in servizio è disattivato
Valore = 2: COM2 (interno)
Valore = 3: riservato

p2040 Tempo di sorveglianza interfaccia bus di campo / Sorv_int_bus_camp

CU_G_G130DP, CU_G_G150DP

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 2011 All Rights Reserved

p2042 Numero di identificazione PROFIBUS / Numero Ident PB

CU_G_G130DP, CU_G_G150DP

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_G_G130DP, CU_G_G130PN, CU_G_G150DP, CU_G_G150PN

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.

B_INF, ENCODER, VECTOR_G130/G150

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 2011 All Rights Reserved

p2045 CI: PROFIdrive sincrono al clock sorg.segnale per funz.vitale master / PD S_s funz master

ENCODER, VECTOR_G130/G150 (n/M)

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_G_G130DP, CU_G_G150DP

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 IF1 PROFIdrive, tempo di campionamento PZD / IF1 t_camp PZD

CU_G_G130DP, CU_G_G130PN, CU_G_G150DP, CU_G_G150PN

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 l'interfaccia ciclica 1 (IF1).

Nota: Nel funzionamento con sincronismo di clock vale il tempo di ciclo del bus (Tdp) preimpostato.

r2050[0...4] CO: IF 1 PROFIdrive PZD ricevuto formato parola / IF1 PZD ricev. par

B_INF, CU_G_G130DP, CU_G_G130PN, CU_G_G150DP, CU_G_G150PN, TB30, TM31

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.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Indice: [0] = PZD 1
[1] = PZD 2
[2] = PZD 3
[3] = PZD 4
[4] = PZD 5

Nota: IF1: Interface 1

r2050[0...3] CO: IF 1 PROFIdrive PZD ricevuto formato parola / IF1 PZD ricev. par

ENCODER

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

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

r2050[0...31] CO: IF 1 PROFIdrive PZD ricevuto formato parola / IF1 PZD ricev. par

VECTOR_G130/G150

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.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

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
[28] = PZD 29
[29] = PZD 30
[30] = PZD 31
[31] = PZD 32

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

p2051[0...7] CI: IF1 PROFIdrive, invio PZD formato parola / IF1 invio PZD par

B_INF

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

Attenzione: Il parametro potrebbe essere protetto per via di p0922 o p2079 e non può essere modificato.

Nota: IF1: Interface 1

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p2051[0...20] CI: IF1 PROFIdrive, invio PZD formato parola / IF1 invio PZD par

CU_G_G130DP, CU_G_G130PN, CU_G_G150DP, CU_G_G150PN

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...11] CI: IF1 PROFIdrive, invio PZD formato parola / IF1 invio PZD par

ENCODER

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

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

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p2051[0...4] CI: IF1 PROFIdrive, invio PZD formato parola / IF1 invio PZD par

TB30, TM31	**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

Attenzione: Il parametro potrebbe essere protetto per via di p0922 o p2079 e non può essere modificato.

Nota: IF1: Interface 1

p2051[0...31] CI: IF1 PROFIdrive, invio PZD formato parola / IF1 invio PZD par

VECTOR_G130/G150	**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
[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
[28] = PZD 29
[29] = PZD 30
[30] = PZD 31
[31] = PZD 32

Dipendenza: Vedi anche: p2061

Attenzione: Il parametro potrebbe essere protetto per via di p0922 o p2079 e non può essere modificato.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Nota: IF1: Interface 1

r2053[0...7] IF1 PROFIdrive Diagnostica, invio PZD formato parola / IF1 Diag invio par

B_INF

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

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

r2053[0...20] IF1 PROFIdrive Diagnostica, invio PZD formato parola / IF1 Diag invio par

CU_G_G130DP, CU_G_G130PN, CU_G_G150DP, CU_G_G150PN

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.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

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	-

Nota: IF1: Interface 1

r2053[0...11] IF1 PROFIdrive Diagnostica, invio PZD formato parola / IF1 Diag invio par

ENCODER

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

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

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

r2053[0...4] IF1 PROFIdrive Diagnostica, invio PZD formato parola / IF1 Diag invio par

TB30, TM31

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

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

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

r2053[0...31] IF1 PROFIdrive Diagnostica, invio PZD formato parola / IF1 Diag invio par

VECTOR_G130/G150	**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
[28] = PZD 29
[29] = PZD 30
[30] = PZD 31
[31] = PZD 32

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 2011 All Rights Reserved

r2054 PROFIBUS Stato / PB Stato

CU_G_G130DP, CU_G_G150DP

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_G_G130DP, CU_G_G150DP

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_G_G130DP, CU_G_G150DP

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 2011 All Rights Reserved

r2060[0...2] CO: IF1 PROFIdrive, PZD ricevuto formato parola doppia / IF1 PZD ric. par.d

ENCODER	**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

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.

Nota: IF1: Interface 1

r2060[0...30] CO: IF1 PROFIdrive, PZD ricevuto formato parola doppia / IF1 PZD ric. par.d

VECTOR_G130/G150	**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
[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
[27] = PZD 28 + 29
[28] = PZD 29 + 30
[29] = PZD 30 + 31
[30] = PZD 31 + 32

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

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...10] CI: IF1 PROFIdrive, invio PZD formato parola doppia / IF1 inv PZD par d

ENCODER	**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

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

p2061[0...30] CI: IF1 PROFIdrive, invio PZD formato parola doppia / IF1 inv PZD par d

VECTOR_G130/G150	**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.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

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
[27] = PZD 28 + 29
[28] = PZD 29 + 30
[29] = PZD 30 + 31
[30] = PZD 31 + 32

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...10] IF1 PROFIdrive Diagnostica, invio PZD formato parola doppia / IF1 Diag invio DW

ENCODER

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

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	-

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

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	-

Attenzione: È possibile utilizzare al massimo 4 indici della funzione "Trace".

Nota: IF1: Interface 1

r2063[0...30] IF1 PROFIdrive Diagnostica, invio PZD formato parola doppia / IF1 Diag invio DW

VECTOR_G130/G150

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

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

[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
[27] = PZD 28 + 29
[28] = PZD 29 + 30
[29] = PZD 30 + 31
[30] = PZD 31 + 32

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	-

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_G_G130DP, CU_G_G130PN, CU_G_G150DP, CU_G_G150PN

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.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

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

ENCODER, VECTOR_G130/G150 (n/M)

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.

Dipendenza:
Vedi anche: F01912

r2074[0...4] IF1 PROFIBUS Diagnostica, indirizzo bus, PZD ricevuto / IF1 Diag indir ric

B_INF, CU_G_G130DP, CU_G_G130PN, CU_G_G150DP, CU_G_G150PN, TB30, TM31

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...3] IF1 PROFIBUS Diagnostica, indirizzo bus, PZD ricevuto / IF1 Diag indir ric

ENCODER

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

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Nota: IF1: Interface 1
Campo di valori:
0 - 125: Indirizzo bus del trasmettitore
65535: Non assegnato

r2074[0...31] IF1 PROFIBUS Diagnostica, indirizzo bus, PZD ricevuto / IF1 Diag indir ric

VECTOR_G130/G150

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
[20] = PZD 21
[21] = PZD 22
[22] = PZD 23
[23] = PZD 24
[24] = PZD 25
[25] = PZD 26
[26] = PZD 27
[27] = PZD 28
[28] = PZD 29
[29] = PZD 30
[30] = PZD 31
[31] = PZD 32

Nota: IF1: Interface 1
Campo di valori:
0 - 125: Indirizzo bus del trasmettitore
65535: Non assegnato

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

r2075[0...4] IF1 PROFIdrive Diagnostica, offset telegramma, PZD ricevuto / IF1 Diag Offs ric

B_INF, CU_G_G130DP, CU_G_G130PN, CU_G_G150DP, CU_G_G150PN, TB30, TM31

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...3] IF1 PROFIdrive Diagnostica, offset telegramma, PZD ricevuto / IF1 Diag Offs ric

ENCODER

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

Nota: IF1: Interface 1
Campo di valori:
0 - 242: Offset dei byte
65535: Non assegnato

r2075[0...31] IF1 PROFIdrive Diagnostica, offset telegramma, PZD ricevuto / IF1 Diag Offs ric

VECTOR_G130/G150

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).

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

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
[28] = PZD 29
[29] = PZD 30
[30] = PZD 31
[31] = PZD 32

Nota:
IF1: Interface 1
Campo di valori:
0 - 242: Offset dei byte
65535: Non assegnato

r2076[0...7] IF1 PROFIdrive Diagnostica, offset telegramma, invio PZD / IF1 Diag invio off

B_INF

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

Nota:
IF1: Interface 1
Campo di valori:
0 - 242: Offset dei byte
65535: Non assegnato

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

r2076[0...20] IF1 PROFIdrive Diagnostica, offset telegramma, invio PZD / IF1 Diag invio off

CU_G_G130DP, CU_G_G130PN, CU_G_G150DP, CU_G_G150PN

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...11] IF1 PROFIdrive Diagnostica, offset telegramma, invio PZD / IF1 Diag invio off

ENCODER

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

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Nota: IF1: Interface 1
Campo di valori:
0 - 242: Offset dei byte
65535: Non assegnato

r2076[0...4] IF1 PROFIdrive Diagnostica, offset telegramma, invio PZD / IF1 Diag invio off

TB30, TM31

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

Nota: IF1: Interface 1
Campo di valori:
0 - 242: Offset dei byte
65535: Non assegnato

r2076[0...31] IF1 PROFIdrive Diagnostica, offset telegramma, invio PZD / IF1 Diag invio off

VECTOR_G130/G150

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
[21] = PZD 22
[22] = PZD 23

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

[23] = PZD 24
[24] = PZD 25
[25] = PZD 26
[26] = PZD 27
[27] = PZD 28
[28] = PZD 29
[29] = PZD 30
[30] = PZD 31
[31] = PZD 32

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_G_G130DP, CU_G_G130PN, CU_G_G150DP, CU_G_G150PN

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

B_INF

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**
370	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:
370: Telegramma SIEMENS 370, PZD 1/1
371: Telegramma SIEMENS 371, PZD 5/8
999: Progettazione libera dei telegrammi con BICO

Dipendenza: Vedi anche: p0922

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p2079 IF1 PROFIdrive Selezione telegramma PZD esteso / IF1 PD PZD Tel est

CU_G_G130DP, CU_G_G130PN, CU_G_G150DP, CU_G_G150PN

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

p2079 IF1 PROFIdrive Selezione telegramma PZD esteso / IF1 PD PZD Tel est

ENCODER

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**
81	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:

81: Telegramma SIEMENS 81, PZD 6/2
82: Telegramma SIEMENS 82, PZD 7/2
83: Telegramma SIEMENS 83, PZD 8/2
999: Progettazione libera dei telegrammi con BICO

Dipendenza:

Vedi anche: p0922

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p2079 IF1 PROFIdrive Selezione telegramma PZD esteso / IF1 PD PZD Tel est

VECTOR_G130/G150

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
20: Telegramma standard 20, PZD 2/6
220: Telegramma SIEMENS 220, PZD 10/10
352: Telegramma SIEMENS 352, PZD 6/6
999: Progettazione libera dei telegrammi con BICO

Dipendenza:

Vedi anche: p0922

p2079 IF1 PROFIdrive Selezione telegramma PZD esteso / IF1 PD PZD Tel est

VECTOR_G130/G150 (n/M)

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
20: Telegramma standard 20, PZD 2/6
220: Telegramma SIEMENS 220, PZD 10/10
352: Telegramma SIEMENS 352, PZD 6/6
999: Progettazione libera dei telegrammi con BICO

Dipendenza:

Vedi anche: p0922

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p2080[0...15] BI: Convertitore binettore-connettore, parola di stato 1 / Bin/con ZSW1

B_INF, CU_G_G130DP, CU_G_G130PN, CU_G_G150DP, CU_G_G150PN, ENCODER, TB30, TM31, VECTOR_G130/G150

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.

p2081[0...15] BI: Convertitore binettore-connettore, parola di stato 2 / Bin/con ZSW2

B_INF, CU_G_G130DP, CU_G_G130PN, CU_G_G150DP, CU_G_G150PN, ENCODER, TB30, TM31, VECTOR_G130/G150

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.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

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

B_INF, CU_G_G130DP, CU_G_G130PN, CU_G_G150DP, CU_G_G150PN, ENCODER, TB30, TM31, VECTOR_G130/G150

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 2011 All Rights Reserved

p2083[0...15] BI: Convertitore binettore-connettore, parola di stato 4 / Bin/con ZSW4

B_INF, CU_G_G130DP, CU_G_G130PN, CU_G_G150DP, CU_G_G150PN, ENCODER, TB30, TM31, VECTOR_G130/G150	**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

B_INF, CU_G_G130DP, CU_G_G130PN, CU_G_G150DP, CU_G_G150PN, ENCODER, TB30, TM31, VECTOR_G130/G150	**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.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

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

p2088[0...4] Convertitore binettore-connettore, inversione parola di stato / Bin/con inver ZSW

B_INF, CU_G_G130DP, CU_G_G130PN, CU_G_G150DP, CU_G_G150PN, ENCODER, TB30, TM31, VECTOR_G130/G150

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

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

r2089[0...4] CO: Convertitore binettore-connettore, invio parola di stato / Bin/con invio ZSW

B_INF, CU_G_G130DP, CU_G_G130PN, CU_G_G150DP, CU_G_G150PN, ENCODER, TB30, TM31, VECTOR_G130/G150

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	-
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

B_INF, CU_G_G130DP, CU_G_G130PN, CU_G_G150DP, CU_G_G150PN, ENCODER, TB30, TM31, VECTOR_G130/G150

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	-

© Siemens AG 2011 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	-

Nota: IF1: Interface 1

r2091.0...15 BO: IF1 PROFIdrive PZD2 ricevuto bit per bit / IF1 PZD2 ric x bit

B_INF, CU_G_G130DP, CU_G_G130PN, CU_G_G150DP, CU_G_G150PN, ENCODER, TB30, TM31, VECTOR_G130/G150

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	-
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

CU_G_G130DP, CU_G_G130PN, CU_G_G150DP, CU_G_G150PN, ENCODER, VECTOR_G130/G150

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	-

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

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

CU_G_G130DP, CU_G_G130PN, CU_G_G150DP, CU_G_G150PN, ENCODER, VECTOR_G130/G150

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	-

Nota: IF1: Interface 1

r2094.0...15 BO: Convertitore connettore-binettore, uscita binettore / Con/bin uscita

B_INF, CU_G_G130DP, CU_G_G130PN, CU_G_G150DP, CU_G_G150PN, ENCODER, TB30, TM31, VECTOR_G130/G150

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].

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

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

B_INF, CU_G_G130DP, CU_G_G130PN, CU_G_G150DP, CU_G_G150PN, ENCODER, TB30, TM31, VECTOR_G130/G150

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 2011 All Rights Reserved

p2098[0...1] Convertitore connettore-binettore, inversione uscita binettore / Con/bin invers usc

B_INF, CU_G_G130DP, CU_G_G130PN, CU_G_G150DP, CU_G_G150PN, ENCODER, TB30, TM31, VECTOR_G130/G150

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

B_INF, CU_G_G130DP, CU_G_G130PN, CU_G_G150DP, CU_G_G150PN, ENCODER, TB30, TM31, VECTOR_G130/G150

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

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p2100[0...19] Impostare numero di anomalia per reazione all'anomalia / N. reaz. anom

Tutti gli oggetti	**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.

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

B_INF	**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	8	0

Descrizione: Impostazione della reazione per l'anomalia selezionata.

Valore:
0: NESSUNO
1: OFF1
2: OFF2
8: OFF1_RITARDATO

Dipendenza: La selezione dell'anomalia e l'impostazione della reazione desiderata avvengono sotto lo stesso indice.

p2101[0...19] Impostazione reazione all'anomalia / Reaz. anom

CU_G_G130DP, CU_G_G130PN, CU_G_G150DP, CU_G_G150PN, ENCODER, HUB, TB30, TM31, TM54F_MA, TM54F_SL	**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	0	0

Descrizione: Impostazione della reazione per l'anomalia selezionata.

Valore:
0: NESSUNO

Dipendenza: La selezione dell'anomalia e l'impostazione della reazione desiderata avvengono sotto lo stesso indice.

p2101[0...19] Impostazione reazione all'anomalia / Reaz. anom

VECTOR_G130/G150	**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	8	0

Descrizione: Impostazione della reazione per l'anomalia selezionata.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Valore:

0: NESSUNO
1: OFF1
2: OFF2
3: OFF3
4: STOP1 (in preparazione)
5: STOP2
6: Cortocircuito indotto interno / frenatura in DC
7: ENCODER (p0491)
8: OFF1_RITARDATO

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 (cortocircuito interno dell'indotto/frenatura in DC):

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) viene eseguito un cortocircuito interno dell'indotto.

b) Per i motori asincroni (p0300 = 1xx) viene attivata la frenatura in corrente continua.

Per valore = 7 (ENCODER (p0491)):

Eventualmente viene eseguita la reazione all'anomalia impostata in p0491.

Nota:

IASC: Internal Armature Short-Circuit (cortocircuito interno dell'indotto)

DCBRK: frenatura in corrente continua

p2102 BI: Tacitazione di tutte le anomalie / Tacit. tutte anom.

CU_G_G130DP, CU_G_G130PN, CU_G_G150DP, CU_G_G150PN	**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.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p2103[0...n] BI: 1. Tacitazione anomalie / 1. Tacita

B_INF, VECTOR_G130/G150

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.

p2103 BI: 1. Tacitazione anomalie / 1. Tacita

CU_G_G130DP, CU_G_G130PN, CU_G_G150DP, CU_G_G150PN, ENCODER, HUB, TB30, TM31, TM54F_MA, TM54F_SL

Modificabile: U, T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: Unsigned32 / Binary	**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

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

B_INF, VECTOR_G130/G150

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.

p2104 BI: 2. Tacitazione anomalie / 2. Tacita

CU_G_G130DP, CU_G_G130PN, CU_G_G150DP, CU_G_G150PN, ENCODER, HUB, TB30, TM31, TM54F_MA, TM54F_SL

Modificabile: U, T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: Unsigned32 / Binary	**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

Descrizione: Impostazione della seconda sorgente del segnale per la tacitazione delle anomalie.

Nota: La tacitazione delle anomalie è attivata con un segnale 0/1.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p2105[0...n] BI: 3. Tacitazione anomalie / 3. Tacita

B_INF, VECTOR_G130/G150

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.

p2105 BI: 3. Tacitazione anomalie / 3. Tacita

CU_G_G130DP, CU_G_G130PN, CU_G_G150DP, CU_G_G150PN, ENCODER, HUB, TB30, TM31, TM54F_MA, TM54F_SL

Modificabile: U, T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: Unsigned32 / Binary	**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

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

B_INF, VECTOR_G130/G150

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.

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.

p2106 BI: Anomalia esterna 1 / Anomalia esterna 1

CU_G_G130DP, CU_G_G130PN, CU_G_G150DP, CU_G_G150PN, ENCODER, HUB, TB30, TM31, TM54F_MA, TM54F_SL

Modificabile: U, T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: Unsigned32 / Binary	**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**
-	-	1

Descrizione: Impostazione della sorgente del segnale per l'anomalia esterna 1.

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.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p2107[0...n] BI: Anomalia esterna 2 / Anomalia esterna 2

B_INF, VECTOR_G130/G150

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.

p2107 BI: Anomalia esterna 2 / Anomalia esterna 2

CU_G_G130DP, CU_G_G130PN, CU_G_G150DP, CU_G_G150PN, ENCODER, HUB, TB30, TM31, TM54F_MA, TM54F_SL

Modificabile: U, T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: Unsigned32 / Binary	**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**
-	-	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

B_INF, VECTOR_G130/G150

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: p3110, p3111, p3112
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.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p2108 BI: Anomalia esterna 3 / Anomalia esterna 3

CU_G_G130DP, CU_G_G130PN, CU_G_G150DP, CU_G_G150PN, ENCODER, HUB, TB30, TM31, TM54F_MA, TM54F_SL

Modificabile: U, T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: Unsigned32 / Binary	**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
-	-	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: p3110, p3111, p3112
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.

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.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

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

B_INF, VECTOR_G130/G150

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.

p2112 BI: Avviso esterno 1 / Avviso esterno 1

CU_G_G130DP, CU_G_G130PN, CU_G_G150DP, CU_G_G150PN, ENCODER, HUB, TB30, TM31, TM54F_MA, TM54F_SL

Modificabile: U, T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: Unsigned32 / Binary	**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**
-	-	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_G_G130DP, CU_G_G130PN, CU_G_G150DP, CU_G_G150PN

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 2011 All Rights Reserved

p2116[0...n] BI: Avviso esterno 2 / Avviso esterno 2

B_INF, VECTOR_G130/G150	**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.

p2116 BI: Avviso esterno 2 / Avviso esterno 2

CU_G_G130DP, CU_G_G130PN, CU_G_G150DP, CU_G_G150PN, ENCODER, HUB, TB30, TM31, TM54F_MA, TM54F_SL	**Modificabile:** U, T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
	Tipo di dati: Unsigned32 / Binary	**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**
	-	-	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

B_INF, VECTOR_G130/G150	**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.

p2117 BI: Avviso esterno 3 / Avviso esterno 3

CU_G_G130DP, CU_G_G130PN, CU_G_G150DP, CU_G_G150PN, ENCODER, HUB, TB30, TM31, TM54F_MA, TM54F_SL	**Modificabile:** U, T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
	Tipo di dati: Unsigned32 / Binary	**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**
	-	-	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.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p2118[0...19] Impostare numero di messaggio per tipo di messaggio / n_msg tipo_msg

Tutti gli oggetti	**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.

Tutti gli oggetti	**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.

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

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

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.
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

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

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

Tutti gli oggetti

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.

p2127[0...19] Impostazione modalità di tacitazione / Modo tacit.

Tutti gli oggetti

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.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

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	-
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).

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

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).

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.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Campo di bit:

Bit	Nome del segnale	Segnale 1	Segnale 0	FP
00	Anomalia encoder 1	Sì	No	-
01	Anomalia encoder 2	Sì	No	-
02	Anomalia encoder 3	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	-
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, p3110, p3111, p3112

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	-

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

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

VECTOR_G130/G150

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

VECTOR_G130/G150

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).

Dipendenza: Vedi anche: p2142, r2199

p2142[0...n] Numero di giri di isteresi 1 / N. giri isteresi 1

VECTOR_G130/G150

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

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p2144[0...n] BI: Abilitazione sorveglianza blocco motore (negata) / Ab.sorv.bl.mot neg

VECTOR_G130/G150	**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).

p2147 Cancellare buffer anomalie di tutti gli oggetti di azionamento / Canc.buffer anom

CU_G_G130DP, CU_G_G130PN, CU_G_G150DP, CU_G_G150PN	**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.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p2148[0...n] BI: Generatore rampa attivo / GdR attivo

VECTOR_G130/G150

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.

VECTOR_G130/G150

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 0001 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.
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.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p2150[0...n] Numero di giri di isteresi 3 / N. giri isteresi 3

VECTOR_G130/G150

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.

VECTOR_G130/G150

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**
-	-	1170[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

VECTOR_G130/G150

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

VECTOR_G130/G150

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.
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)

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Dipendenza: Vedi anche: p2151, r2197, r2199

p2155[0...n] Valore di soglia di numero di giri 2 / Soglia n. giri 2

VECTOR_G130/G150	**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]	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

VECTOR_G130/G150	**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]	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

VECTOR_G130/G150	**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 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

VECTOR_G130/G150	**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]	60000.00 [1/min]	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 2011 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

VECTOR_G130/G150

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

VECTOR_G130/G150

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

VECTOR_G130/G150

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

VECTOR_G130/G150

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 2011 All Rights Reserved

r2169 CO: Valore attuale di numero di giri livellato, messaggi / n_att msg reg

VECTOR_G130/G150

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

VECTOR_G130/G150

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 della coppia per i messaggi:
"Valore attuale della coppia > valore di soglia della coppia 1 e n_rif raggiunto" (BO: r2198.9)
"Riferimento di coppia < valore di soglia della coppia 1" (BO: r2198.10)
"Valore attuale della coppia > valore di soglia della coppia 1" (BO: r2198.13)

Dipendenza: Vedi anche: p2195, r2198

p2175[0...n] Motore bloccato, soglia di numero di giri / Sog_n blocco mot

VECTOR_G130/G150

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

Nota: Per la regolazione vettoriale senza encoder vale quanto segue:
Il blocco del motore non può essere riconosciuto in presenza di numeri di giri bassi nel funzionamento con regolazione del numero di giri (vedere p1755, p1756).

p2177[0...n] Motore bloccato, tempo di ritardo / t_rit bloc mot.

VECTOR_G130/G150

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

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p2178[0...n] Motore in stallo, tempo di ritardo / t_rit stallo mot

VECTOR_G130/G150	**Modificabile:** U, T	**Calcolato:** CALC_MOD_REG	**Livello di accesso:** 3
	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**
	0.000 [s]	10.000 [s]	0.010 [s]

Descrizione: Impostazione del tempo di ritardo per il messaggio "Motore in stallo" (BO: r2198.7).

Dipendenza: Vedi anche: r2198

p2181[0...n] Sorveglianza carico, reazione / Reaz. sorv. carico

VECTOR_G130/G150 (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	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
	0	6	0

Descrizione: Impostazione della reazione in caso di analisi della sorveglianza del carico.

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

VECTOR_G130/G150 (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

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p2183[0...n] Sorveglianza carico, soglia di numero di giri 2 / Soglia n_giri 2

VECTOR_G130/G150 (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

p2184[0...n] Sorveglianza carico, soglia di numero di giri 3 / Soglia n_giri 3

VECTOR_G130/G150 (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

p2185[0...n] Sorveglianza carico, soglia di velocità superiore 1 / Sogl. coppia 1 sup

VECTOR_G130/G150 (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

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

VECTOR_G130/G150 (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 2011 All Rights Reserved

Dipendenza: Vale: p2186 < p2185
Vedi anche: p2182, p2185

Nota: La linea di inviluppo inferiore viene definita da p2186, p2188 e p2190.

p2187[0...n] Sorveglianza carico, soglia di velocità superiore 2 / Sogl. coppia 2 sup

VECTOR_G130/G150 (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

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

VECTOR_G130/G150 (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

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

VECTOR_G130/G150 (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

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

VECTOR_G130/G150 (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: p2190 < p2189
Vedi anche: p2184, p2189

Nota: La linea di inviluppo inferiore viene definita da p2186, p2188 e p2190.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p2192[0...n] Sorveglianza carico, tempo di ritardo / t_rit sorv.carico

VECTOR_G130/G150 (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

VECTOR_G130/G150

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

VECTOR_G130/G150

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

VECTOR_G130/G150

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).

r2197.1...13 CO/BO: Parola di stato, sorveglianze 1 / Sorv ZSW 1

VECTOR_G130/G150

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.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

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

VECTOR_G130/G150

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
07	Motore in stallo	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.

r2199.0...12 CO/BO: Parola di stato, sorveglianze 3 / Sorv ZSW 3

VECTOR_G130/G150

Modificabile: -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 2
Tipo di dati: Unsigned16	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 1530, 2537, 8018
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

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

06	Corrente al di sotto della soglia di corrente zero	Sì	No	-
07	Scostamento n. giri modello/esterno in tolleranza	Sì	No	8012
11	Utilizzo della coppia < soglia di coppia 2	Sì	No	8012
12	Corrente di eccitazione fuori tolleranza	Sì	No	8018

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

VECTOR_G130/G150 (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

VECTOR_G130/G150 (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.

p2202[0...n] CO: Regolatore PID, valore fisso 2 / Reg_PID v.fisso 2

VECTOR_G130/G150 (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.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p2203[0...n] CO: Regolatore PID, valore fisso 3 / Reg_PID v.fisso 3

VECTOR_G130/G150 (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 -200.00 [%]	**Max** 200.00 [%]	**Impostazione di fabbrica** 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

VECTOR_G130/G150 (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 -200.00 [%]	**Max** 200.00 [%]	**Impostazione di fabbrica** 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

VECTOR_G130/G150 (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 -200.00 [%]	**Max** 200.00 [%]	**Impostazione di fabbrica** 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.

p2206[0...n] CO: Regolatore PID, valore fisso 6 / Reg_PID v.fisso 6

VECTOR_G130/G150 (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 -200.00 [%]	**Max** 200.00 [%]	**Impostazione di fabbrica** 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.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p2207[0...n] CO: Regolatore PID, valore fisso 7 / Reg_PID v.fisso 7

VECTOR_G130/G150 (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

VECTOR_G130/G150 (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

VECTOR_G130/G150 (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.

p2210[0...n] CO: Regolatore PID, valore fisso 10 / Reg_PID v.fisso 10

VECTOR_G130/G150 (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.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p2211[0...n] CO: Regolatore PID, valore fisso 11 / Reg_PID v.fisso 11

VECTOR_G130/G150 (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 -200.00 [%]	**Max** 200.00 [%]	**Impostazione di fabbrica** 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

VECTOR_G130/G150 (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 -200.00 [%]	**Max** 200.00 [%]	**Impostazione di fabbrica** 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

VECTOR_G130/G150 (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 -200.00 [%]	**Max** 200.00 [%]	**Impostazione di fabbrica** 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.

p2214[0...n] CO: Regolatore PID, valore fisso 14 / Reg_PID v.fisso 14

VECTOR_G130/G150 (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 -200.00 [%]	**Max** 200.00 [%]	**Impostazione di fabbrica** 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.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p2215[0...n] CO: Regolatore PID, valore fisso 15 / Reg_PID v.fisso 15

VECTOR_G130/G150 (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

VECTOR_G130/G150 (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

VECTOR_G130/G150 (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

p2221[0...n] BI: Regolatore PID, selezione valore fisso bit 1 / Reg_PID sel. bit 1

VECTOR_G130/G150 (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

VECTOR_G130/G150 (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

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p2223[0...n] BI: Regolatore PID, selezione valore fisso bit 3 / Reg_PID sel. bit 3

VECTOR_G130/G150 (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.

VECTOR_G130/G150 (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

r2225.0 CO/BO: Regolatore PID, parola di stato selezione valore fisso / RegPID p.st val fi

VECTOR_G130/G150 (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

VECTOR_G130/G150 (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

VECTOR_G130/G150 (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.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

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

Attenzione: Per la memorizzazione del valore di riferimento nella memoria non volatile, devono essere soddisfatti i seguenti requisiti:

- Firmware con V2.3 o successiva.
- Control Unit 320 (CU320) con versione hardware C o superiore (unità con NVRAM).

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).

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.

VECTOR_G130/G150 (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

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p2235[0...n] BI: Regolatore PID, potenziometro motore, val. rif. sup. / Reg_PID p_m +alto

VECTOR_G130/G150 (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

VECTOR_G130/G150 (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

p2237[0...n] Regolatore PID, potenziometro motore, valore massimo / Reg_PID pot_m max

VECTOR_G130/G150 (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

VECTOR_G130/G150 (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

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p2240[0...n] Regolatore PID, potenziometro motore, valore iniziale / Val.in.pot.mot r_t

VECTOR_G130/G150 (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

VECTOR_G130/G150 (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

p2247[0...n] Regolatore PID, tempo di accelerazione / Reg_PID p_m t_avv

VECTOR_G130/G150 (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

VECTOR_G130/G150 (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.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

r2250 CO: Regol. di tecn., potenz. mot., val. rif. a valle di gen. rampa / Reg_PID p_m d.GdR

VECTOR_G130/G150 (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

VECTOR_G130/G150 (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.

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.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p2253[0...n] CI: Regolatore PID, valore di riferimento 1 / Reg_PID val rif 1

VECTOR_G130/G150 (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

VECTOR_G130/G150 (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

p2255 Regolatore PID, valore di riferimento 1, scalatura / Reg_PID scal rif 1

VECTOR_G130/G150 (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

VECTOR_G130/G150 (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

VECTOR_G130/G150 (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 %.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p2258 Regolatore PID, tempo di decelerazione / Reg_PID t_decel

VECTOR_G130/G150 (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 0.00 [s]	**Max** 650.00 [s]	**Impostazione di fabbrica** 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 %.

r2260 CO: Regolatore di tecn., valore di rif. a valle del gener. di rampa / Reg_PID rif d.GdR

VECTOR_G130/G150 (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.

VECTOR_G130/G150 (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 0.000 [s]	**Max** 60.000 [s]	**Impostazione di fabbrica** 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

VECTOR_G130/G150 (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

VECTOR_G130/G150 (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 0	**Max** 1	**Impostazione di fabbrica** 0

Descrizione: Impostazione del tipo di regolatore PID.

Valore:
0: Componente D nel segnale del valore attuale
1: Componente D nel segnale di errore

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p2264[0...n] CI: Regolatore PID, valore attuale / Reg_PID val.att.

VECTOR_G130/G150 (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.

p2265 Regolatore di tecn., filtro del valore att., costante di tempo / Reg_PID cost_t att

VECTOR_G130/G150 (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

VECTOR_G130/G150 (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

VECTOR_G130/G150 (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

VECTOR_G130/G150 (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.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Nota: Limitazione attiva solo con p2252 bit 3 = 1.

p2269 Regolatore PID, guadagno valore attuale / Reg.PID guad att

VECTOR_G130/G150 (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

VECTOR_G130/G150 (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

VECTOR_G130/G150 (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 2011 All Rights Reserved

r2272 CO: Regolatore PID, valore attuale in scala / Reg.PID att.scala

VECTOR_G130/G150 (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

VECTOR_G130/G150 (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

VECTOR_G130/G150 (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 0.000 [s]	**Max** 60.000 [s]	**Impostazione di fabbrica** 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

VECTOR_G130/G150 (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 0.000	**Max** 1000.000	**Impostazione di fabbrica** 1.000

Descrizione: Impostazione del guadagno proporzionale (componente P) del regolatore PID.

Dipendenza: Vedi anche: p2252

Nota: p2280 = 0: Il guadagno proporzionale è disattivato.

p2285 Regolatore PID, tempo dell'azione integratrice / Reg_PID Tn

VECTOR_G130/G150 (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 0.000 [s]	**Max** 60.000 [s]	**Impostazione di fabbrica** 0.000 [s]

Descrizione: Impostazione del tempo dell'azione integratrice (componente I, costante di tempo dell'integratore) del regolatore PID.

Dipendenza: Vedi anche: p2252

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Nota: p2285 = 0: Il tempo dell'azione integratrice è disattivato.

p2286[0...n] BI: Regolatore PID, arresto integratore / Stop int. r_PID

VECTOR_G130/G150 (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

VECTOR_G130/G150 (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

VECTOR_G130/G150 (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).

p2292 CO: Regolatore PID, limitazione minima / Reg_PID lim_min

VECTOR_G130/G150 (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).

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p2293 Regolatore PID, tempo di accelerazione/decelerazione / Reg_PID t_acc/dec

VECTOR_G130/G150 (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

VECTOR_G130/G150 (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

VECTOR_G130/G150 (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.

p2296[0...n] CI: Regolatore PID, uscita scalatura / Reg_PID uscita sca

VECTOR_G130/G150 (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

VECTOR_G130/G150 (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

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p2298[0...n] CI: Regolatore PID, sorgente del segnale limitazione minima / Reg.PID s.segn min

VECTOR_G130/G150 (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

VECTOR_G130/G150 (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

VECTOR_G130/G150 (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.

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).

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

r2349.0...11 CO/BO: Regolatore PID, parola di stato / Reg_PID par_stato

VECTOR_G130/G150 (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	-

p2369 BI: Parola di comando Staging / Staging STW

VECTOR_G130/G150 (Reg. PID)

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 selezionare la funzione "Staging".

Con la funzione selezionata la sorveglianza degli interruttori nella funzione "Bypass" viene disattivata. In questo modo la parte di potenza può essere collegata ad altri motori tramite un controllore esterno senza che intervenga la sorveglianza degli interruttori.

r2700 CO: Frequenza di riferimento / f_rif

B_INF

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 della grandezza di riferimento attuale per la frequenza (p2000).

Tutte le velocità 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 Hz.

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.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

r2700 CO: Numero di giri di riferimento/frequenza di riferimento / n_rif/f_rif

ENCODER, VECTOR_G130/G150

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.

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.

r2700 CO: Velocità di riferimento/frequenza di riferimento attuale / v_rif/f_rif_att

ENCODER (Encoder lineare)

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 attuale di velocità e frequenza.

Tutte le velocità 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.

Vale quanto segue: frequenza di riferimento (in Hz) = velocità di riferimento in (m/min) / 60

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.

B_INF, VECTOR_G130/G150

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.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

r2702 CO: Corrente di rif. / Corrente di rif.

B_INF, VECTOR_G130/G150

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.

VECTOR_G130/G150

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

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.

B_INF, VECTOR_G130/G150

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

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

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

B_INF, VECTOR_G130/G150

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

B_INF, TM31, VECTOR_G130/G150

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.

r2707 CO: Accelerazione di riferimento / Acceler. riferim.

VECTOR_G130/G150

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.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p2720[0...n] Configurazione riduttore di carico / Config.rid.carico

VECTOR_G130/G150

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

VECTOR_G130/G150

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.

p2722[0...n] Finestra tolleranza inseguimento posizione riduttore di carico / Toller.inseg.pos.

VECTOR_G130/G150

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.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

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.

VECTOR_G130/G150

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.

VECTOR_G130/G150

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.

p2810[0...1] BI: Ingressi combinazione logica AND / Ingressi AND

VECTOR_G130/G150

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

VECTOR_G130/G150

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.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Campo di bit:	Bit	Nome del segnale	Segnale 1	Segnale 0	FP
	00	Risultato combinazione logica AND	Sì	No	-

Dipendenza: Vedi anche: p2810

p2816[0...1] BI: Ingressi combinazione logica OR / Ingressi OR

VECTOR_G130/G150

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

VECTOR_G130/G150

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 [%]

VECTOR_G130/G150

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 [%]

VECTOR_G130/G150

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 2011 All Rights Reserved

r2902[0...14] CO: Valori fissi [%] / Valori fissi [%]

VECTOR_G130/G150	**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]

VECTOR_G130/G150	**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.

p3100 RTC Modalità marca temporale / RTC mod. marc.temp

CU_G_G130DP, CU_G_G130PN, CU_G_G150DP, CU_G_G150PN	**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 0	**Max** 1	**Impostazione di fabbrica** 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 2011 All Rights Reserved

p3101[0...1] RTC Impostazione ora UTC / RTC Impostaz. UTC

CU_G_G130DP, CU_G_G130PN, CU_G_G150DP, CU_G_G150PN

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_G_G130DP, CU_G_G130PN, CU_G_G150DP, CU_G_G150PN

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_G_G130DP, CU_G_G130PN, CU_G_G150DP, CU_G_G150PN

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_G_G130DP, CU_G_G130PN, CU_G_G150DP, CU_G_G150PN

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 2011 All Rights Reserved

r3108[0...1] RTC Ultimo scostamento di sincronizzazione / RTC scost. sincr.

CU_G_G130DP, CU_G_G130PN, CU_G_G150DP, CU_G_G150PN

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_G_G130DP, CU_G_G130PN, CU_G_G150DP, CU_G_G150PN

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

p3110 Anomalia esterna 3, ritardo all'inserzione / An. est.3 t_ON

Tutti gli oggetti

Modificabile: U, T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: Unsigned16	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 2546
Gruppo Par.: Messaggi	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
0 [ms]	1000 [ms]	0 [ms]

Descrizione: Impostazione del tempo di ritardo per l'anomalia esterna 3.

Dipendenza: Vedi anche: p2108, p3111, p3112
Vedi anche: F07862

p3111[0...n] BI: Anomalia esterna 3, abilitazione / An. est.3 abilit

B_INF, VECTOR_G130/G150

Modificabile: U, T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: Unsigned32 / Binary	**Indice dinamico:** CDS, p0170	**Schema logico:** -
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 il segnale di abilitazione dell'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: p2108, p3110, p3112
Vedi anche: F07862

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p3111 BI: Anomalia esterna 3, abilitazione / An. est.3 abilit

CU_G_G130DP, CU_G_G130PN, CU_G_G150DP, CU_G_G150PN, ENCODER, HUB, TB30, TM31, TM54F_MA, TM54F_SL

Modificabile: U, T
Calcolato: -
Livello di accesso: 3
Tipo di dati: Unsigned32 / Binary
Indice dinamico: -
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 il segnale di abilitazione dell'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: p2108, p3110, p3112
Vedi anche: F07862

p3112[0...n] BI: Anomalia esterna 3, abilitazione negata / An. est.3 abil neg

B_INF, VECTOR_G130/G150

Modificabile: U, T
Calcolato: -
Livello di accesso: 3
Tipo di dati: Unsigned32 / Binary
Indice dinamico: CDS, p0170
Schema logico: -
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 il segnale di abilitazione negato dell'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: p2108, p3110, p3111
Vedi anche: F07862

p3112 BI: Anomalia esterna 3, abilitazione negata / An. est.3 abil neg

CU_G_G130DP, CU_G_G130PN, CU_G_G150DP, CU_G_G150PN, ENCODER, HUB, TB30, TM31, TM54F_MA, TM54F_SL

Modificabile: U, T
Calcolato: -
Livello di accesso: 3
Tipo di dati: Unsigned32 / Binary
Indice dinamico: -
Schema logico: 2546
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 il segnale di abilitazione negato dell'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: p2108, p3110, p3111
Vedi anche: F07862

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

r3113.0...15 CO/BO: Barra dei bit di segnalazione NAMUR / Barra bit NAMUR

Tutti gli oggetti

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 dello stato della barra dei bit di segnalazione NAMUR.

Le anomalie o gli avvisi sono classificati in classi di segnalazione e influenzano un determinato bit di segnalazione.

Campo di bit:

Bit	Nome del segnale	Segnale 1	Segnale 0	FP
00	Errore elettronica informazioni convertitore / Errore SW	Sì	No	-
01	Errore di rete	Sì	No	-
02	Sovratensione del circuito intermedio	Sì	No	-
03	Errore elettronica di potenza del convertitore	Sì	No	-
04	Sovratemperatura, convertitore	Sì	No	-
05	Disp. verso terra	Sì	No	-
06	Sovracc. motore	Sì	No	-
07	Errore bus	Sì	No	-
08	Disinserzione di sicurezza esterna	Sì	No	-
09	Err. encoder mot.	Sì	No	-
10	Errore comunicazione interna	Sì	No	-
11	Errore alimentatore	Sì	No	-
15	Altri errori	Sì	No	-

r3114.9...11 CO/BO: Messaggi parola di stato globale / Msg ZSW glob.

CU_G_G130DP, CU_G_G130PN, CU_G_G150DP, CU_G_G150PN

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

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

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.

p3116 BI: Soppressione tacitazione autonoma / Soppress_tacitaz

CU_G_G130DP, CU_G_G130PN, CU_G_G150DP, CU_G_G150PN

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_G_G130DP, CU_G_G130PN, CU_G_G150DP, CU_G_G150PN

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.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

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.

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

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

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

p3135 Soppressione anomalia attiva / Soppress. anom.att

B_INF, VECTOR_G130/G150

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.

p3201[0...n] Corrente di eccitazione fuori tolleranza, valore di soglia / I_ecc f tol sogl

VECTOR_G130/G150

Modificabile: U, T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** DDS, p0180	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: Messaggi	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: ASM, PEM, REL	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
0.1 [%]	100.0 [%]	10.0 [%]

Descrizione: Impostazione del valore di soglia per il messaggio "Corrente di eccitazione fuori tolleranza" durante la sorveglianza della corrente di eccitazione.

Se il valore della differenza tra il valore di riferimento e il valore attuale della corrente di eccitazione (r1641 - r1626) supera il valore di soglia e l'isteresi supera il tempo di ritardo impostato, viene generata l'anomalia F07913.

L'anomalia viene annullata quando si scende al di sotto del valore di soglia.

Dipendenza: Vedi anche: r1626, r1641, p3202, p3203

Vedi anche: F07913

Nota: La sorveglianza viene eseguita solo con i motori sincroni ad eccitazione esterna (p0300 = 5).

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p3202[0...n] Corrente di eccitazione fuori tolleranza isteresi / I_ecc f tol ister

VECTOR_G130/G150

Modificabile: U, T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** DDS, p0180	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: Messaggi	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: ASM, PEM, REL	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
0.1 [%]	100.0 [%]	10.0 [%]

Descrizione: Impostazione dell'isteresi per il messaggio "Corrente di eccitazione fuori tolleranza" durante la sorveglianza della corrente di eccitazione.

Dipendenza: Vedi anche: p3201, p3203
Vedi anche: F07913

Nota: La sorveglianza viene eseguita solo con i motori sincroni ad eccitazione esterna (p0300 = 5).

p3203[0...n] Tempo di ritardo corrente di eccitazione fuori tolleranza / I_ecc f tol t rit

VECTOR_G130/G150

Modificabile: U, T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** DDS, p0180	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: Messaggi	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: ASM, PEM, REL	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
0.0 [s]	10.0 [s]	1.0 [s]

Descrizione: Impostazione del tempo di ritardo per il messaggio "Corrente di eccitazione fuori tolleranza" durante la sorveglianza della corrente di eccitazione.

Dipendenza: Vedi anche: p3201, p3202
Vedi anche: F07913

Nota: La sorveglianza viene eseguita solo con i motori sincroni ad eccitazione esterna (p0300 = 5).

p3204[0...n] Flusso fuori tolleranza, valore di soglia / Flusso f tol sogl

VECTOR_G130/G150

Modificabile: U, T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** DDS, p0180	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: Messaggi	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: ASM, PEM, REL	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
0.1 [%]	100.0 [%]	10.0 [%]

Descrizione: Impostazione del valore di soglia per il messaggio "Flusso fuori tolleranza" durante la sorveglianza del flusso.
Se il valore della differenza tra il valore di riferimento e il valore attuale del flusso (r0083 - r0084) supera il valore di soglia e l'isteresi supera il tempo di ritardo impostato, viene generata l'anomalia F07914.
L'anomalia viene annullata quando si scende al di sotto del valore di soglia.

Dipendenza: Vedi anche: r0083, r0084, p3205, p3206
Vedi anche: F07914

Nota: La sorveglianza viene eseguita solo con i motori sincroni ad eccitazione esterna (p0300 = 5).
La sorveglianza del flusso diventa attiva solo dopo la rimagnetizzazione (r0056.4 = 1).

p3205[0...n] Flusso fuori tolleranza, isteresi / Flusso f tol ister

VECTOR_G130/G150

Modificabile: U, T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** DDS, p0180	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: Messaggi	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: ASM, PEM, REL	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
0.1 [%]	50.0 [%]	10.0 [%]

Descrizione: Impostazione dell'isteresi per il messaggio "Flusso fuori tolleranza" durante la sorveglianza del flusso.

Dipendenza: Vedi anche: p3204, p3206
Vedi anche: F07914

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Nota: La sorveglianza viene eseguita solo con i motori sincroni ad eccitazione esterna (p0300 = 5).
La sorveglianza del flusso diventa attiva solo dopo la rimagnetizzazione (r0056.4 = 1).

p3206[0...n] Flusso fuori tolleranza, tempo di ritardo / Flusso f tol t rit

VECTOR_G130/G150

Modificabile: U, T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** DDS, p0180	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: Messaggi	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: ASM, PEM, REL	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
0.0 [s]	10.0 [s]	5.0 [s]

Descrizione: Impostazione del tempo di ritardo per il messaggio "Flusso fuori tolleranza" durante la sorveglianza del flusso.
Dipendenza: Vedi anche: p3204, p3205
Vedi anche: F07914
Nota: La sorveglianza viene eseguita solo con i motori sincroni ad eccitazione esterna (p0300 = 5).
La sorveglianza del flusso diventa attiva solo dopo la rimagnetizzazione (r0056.4 = 1).

p3207[0...n] Messaggio di corrente zero, valore di soglia / I_0_msg val.soglia

VECTOR_G130/G150

Modificabile: U, T	**Calcolato:** CALC_MOD_LIM_REF	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** DDS, p0180	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: Messaggi	**Gruppo delle unità:** 6_2	**Selezione unità:** p0505
Non con tipo mot.: ASM, PEM, REL	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
0.01 [Aeff]	10000.00 [Aeff]	1.00 [Aeff]

Descrizione: Impostazione del valore di soglia per il messaggio di corrente zero durante la sorveglianza.
Se il valore di corrente scende sotto il valore di soglia, allo scadere del tempo di ritardo viene impostato r2199.6 = 1. Il bit viene reimpostato quando vengono di nuovo superati il valore di soglia e l'isteresi.
Dipendenza: Vedi anche: r2199, p3208, p3209
Nota: La sorveglianza viene eseguita solo con i motori sincroni ad eccitazione esterna (p0300 = 5).
La sorveglianza viene eseguita solo in presenza di numeri di giri inferiori al valore di soglia in p2161 (r2199.0 = 1).

p3208[0...n] Messaggio di corrente zero, isteresi / I_0_msg isteresi

VECTOR_G130/G150

Modificabile: U, T	**Calcolato:** CALC_MOD_LIM_REF	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** DDS, p0180	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: Messaggi	**Gruppo delle unità:** 6_2	**Selezione unità:** p0505
Non con tipo mot.: ASM, PEM, REL	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
0.01 [Aeff]	10000.00 [Aeff]	1.00 [Aeff]

Descrizione: Impostazione dell'isteresi per il messaggio di corrente zero durante la sorveglianza.
Dipendenza: Vedi anche: p3207, p3209
Nota: La sorveglianza viene eseguita solo con i motori sincroni ad eccitazione esterna (p0300 = 5).
La sorveglianza viene eseguita solo in presenza di numeri di giri inferiori al valore di soglia in p2161 (r2199.0 = 1).

p3209[0...n] Messaggio di corrente zero, tempo di ritardo / I_0_msg t_ritardo

VECTOR_G130/G150

Modificabile: U, T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** DDS, p0180	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: Messaggi	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: ASM, PEM, REL	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
0.00 [s]	10.00 [s]	0.02 [s]

Descrizione: Impostazione del tempo di ritardo per il messaggio di corrente zero durante la sorveglianza.
Dipendenza: Vedi anche: p3207, p3208
Nota: La sorveglianza viene eseguita solo con i motori sincroni ad eccitazione esterna (p0300 = 5).
La sorveglianza viene eseguita solo in presenza di numeri inferiori alla soglia in p2161 (r2199.0 = 1).

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p3233[0...n] Filtro del valore attuale di coppia, costante di tempo / Filt T M_att

VECTOR_G130/G150 (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

VECTOR_G130/G150

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: La sorveglianza è attiva soltanto per le parti di potenza Blocksize e Booksize.
Con p3235 = 0 la funzione è disattivata.
Per VECTOR vale:
Durante il riavviamento al volo di un motore in rotazione la sorveglianza è automaticamente disattivata.

p3236[0...n] Valore di soglia di numero di giri 7 / Soglia n. giri 7

VECTOR_G130/G150

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.: REL	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
0.00 [1/min]	3000.00 [1/min]	100.00 [1/min]

Descrizione: Impostazione del valore di soglia del numero di giri per il messaggio "Modello scostamento numero di giri / esterno" (BO: r2199.7).

Dipendenza: Vedi anche: r1443, r2169, r2199, p3237

p3237[0...n] Numero di giri di isteresi 7 / N. giri isteresi 7

VECTOR_G130/G150

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	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
0.00 [1/min]	200.00 [1/min]	2.00 [1/min]

Descrizione: Impostazione del valore di isteresi per il messaggio "Modello scostamento numero di giri / esterno" (BO: r2199.7).

Dipendenza: Vedi anche: r2199, p3236

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p3238[0...n] Ritardo di disinserzione, n_att modello motore = n_att esterno / t_rit n_a = n_est

VECTOR_G130/G150

Modificabile: U, T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** DDS, p0180	**Schema logico:** 8012
Gruppo Par.: Messaggi	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: REL	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
0.0 [s]	100.0 [s]	3.0 [s]

Descrizione: Impostazione del ritardo di disinserzione per il messaggio "Modello scostamento numero di giri / esterno in tolleranza" (BO: r2199.7). Il numero di giri attuale livellato del modello del motore r2169 viene confrontato con il numero di giri misurato esternamente r1443 (valore di soglia p3236).

Dipendenza: Vedi anche: p3236, p3237

p3320[0...n] Macchina fluidodinamica P = f(n), coord. Y: flusso P1 %, punto 1 / Macch. fl. Y1

VECTOR_G130/G150

Modificabile: U, T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 2
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** DDS, p0180	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: Indicazioni, segnali	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
0.00	100.00	25.00

Descrizione: In p3320 viene memorizzata la potenza (P) per il punto 1 sulla coordinata Y della curva caratteristica del flusso. Unità: %

Dipendenza: Vedi anche: p3321

Nota: I valori di riferimento per la potenza e il numero di giri sono la potenza nominale e il numero di giri nominale.
L'energia risparmiata viene visualizzata in r0041.

p3321[0...n] Macchina fluidodinamica P = f(n), coord. X: flusso n1 %, punto 1 / Macch. fl. X1

VECTOR_G130/G150

Modificabile: U, T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 2
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** DDS, p0180	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: Indicazioni, segnali	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
0.00	100.00	0.00

Descrizione: In p3321 viene memorizzato il numero di giri (n) per il punto 1 sulla coordinata X della curva caratteristica del flusso. Unità: %

Dipendenza: Vedi anche: p3320

Nota: I valori di riferimento per la potenza e il numero di giri sono la potenza nominale e il numero di giri nominale.
L'energia risparmiata viene visualizzata in r0041.

p3322[0...n] Macchina fluidodinamica P = f(n), coord. Y: flusso P2 %, punto 2 / Macch.fl. Y2

VECTOR_G130/G150

Modificabile: U, T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 2
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** DDS, p0180	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: Indicazioni, segnali	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
0.00	100.00	50.00

Descrizione: In p3322 viene memorizzata la potenza (P) per il punto 2 sulla coordinata Y della curva caratteristica del flusso. Unità: %

Dipendenza: Vedi anche: p3323

Nota: I valori di riferimento per la potenza e il numero di giri sono la potenza nominale e il numero di giri nominale.
L'energia risparmiata viene visualizzata in r0041.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p3323[0...n] Macchina fluidodinamica P = f(n), coord. X: flusso n2 %, punto 2 / Macch. fl. X2

VECTOR_G130/G150

Modificabile: U, T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 2
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** DDS, p0180	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: Indicazioni, segnali	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
0.00	100.00	25.00

Descrizione: In p3323 viene memorizzato il numero di giri (n) per il punto 2 sulla coordinata X della curva caratteristica del flusso.
Unità: %

Dipendenza: Vedi anche: p3322

Nota: I valori di riferimento per la potenza e il numero di giri sono la potenza nominale e il numero di giri nominale.
L'energia risparmiata viene visualizzata in r0041.

p3324[0...n] Macchina fluidodinamica P = f(n), coord. Y: flusso P3 %, punto 3 / Macch. fl. Y3

VECTOR_G130/G150

Modificabile: U, T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 2
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** DDS, p0180	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: Indicazioni, segnali	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
0.00	100.00	77.00

Descrizione: In p3324 viene memorizzata la potenza (P) per il punto 3 sulla coordinata Y della curva caratteristica del flusso.
Unità: %

Dipendenza: Vedi anche: p3325

Nota: I valori di riferimento per la potenza e il numero di giri sono la potenza nominale e il numero di giri nominale.
L'energia risparmiata viene visualizzata in r0041.

p3325[0...n] Macchina fluidodinamica P = f(n), coord. X: flusso n3 %, punto 3 / Macch.fl. X3

VECTOR_G130/G150

Modificabile: U, T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 2
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** DDS, p0180	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: Indicazioni, segnali	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
0.00	100.00	50.00

Descrizione: In p3325 viene memorizzato il numero di giri (n) per il punto 3 sulla coordinata X della curva caratteristica del flusso.
Unità: %

Dipendenza: Vedi anche: p3324

Nota: I valori di riferimento per la potenza e il numero di giri sono la potenza nominale e il numero di giri nominale.
L'energia risparmiata viene visualizzata in r0041.

p3326[0...n] Macchina fluidodinamica P = f(n), coord. Y: flusso P4 %, punto 4 / Macch. fl. Y4

VECTOR_G130/G150

Modificabile: U, T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 2
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** DDS, p0180	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: Indicazioni, segnali	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
0.00	100.00	92.00

Descrizione: In p3326 viene memorizzata la potenza (P) per il punto 4 sulla coordinata Y della curva caratteristica del flusso.
Unità: %

Dipendenza: Vedi anche: p3327

Nota: I valori di riferimento per la potenza e il numero di giri sono la potenza nominale e il numero di giri nominale.
L'energia risparmiata viene visualizzata in r0041.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p3327[0...n] Macchina fluidodinamica P = f(n), coord. X: flusso n4 %, punto 4 / Macch.fl. X4

VECTOR_G130/G150

Modificabile: U, T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 2
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** DDS, p0180	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: Indicazioni, segnali	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
0.00	100.00	75.00

Descrizione: In p3327 viene memorizzato il numero di giri (n) per il punto 4 sulla coordinata X della curva caratteristica del flusso.
Unità: %

Dipendenza: Vedi anche: p3326

Nota: I valori di riferimento per la potenza e il numero di giri sono la potenza nominale e il numero di giri nominale.
L'energia risparmiata viene visualizzata in r0041.

p3328[0...n] Macchina fluidodinamica P = f(n), coord. Y: flusso P5 %, punto 5 / Macch. fl. Y5

VECTOR_G130/G150

Modificabile: U, T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 2
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** DDS, p0180	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: Indicazioni, segnali	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
0.00	100.00	100.00

Descrizione: In p3328 viene memorizzata la potenza (P) per il punto 5 sulla coordinata Y della curva caratteristica del flusso.
Unità: %

Dipendenza: Vedi anche: p3329

Nota: I valori di riferimento per la potenza e il numero di giri sono la potenza nominale e il numero di giri nominale.
L'energia risparmiata viene visualizzata in r0041.

p3329[0...n] Macchina fluidodinamica P = f(n), coord. X: flusso n5 %, punto 5 / Macch. fl. X5

VECTOR_G130/G150

Modificabile: U, T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 2
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** DDS, p0180	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: Indicazioni, segnali	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
0.00	100.00	100.00

Descrizione: In p3329 viene memorizzato il numero di giri (n) per il punto 5 sulla coordinata X della curva caratteristica del flusso.
Unità: %

Dipendenza: Vedi anche: p3328

Nota: I valori di riferimento per la potenza e il numero di giri sono la potenza nominale e il numero di giri nominale.
L'energia risparmiata viene visualizzata in r0041.

r3402 Alimentatore, stato interno BIC / INF Stato int

B_INF

Modificabile: -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 2
Tipo di dati: Integer16	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 8932
Gruppo Par.: Regolazione	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
0	6	-

Descrizione: Visualizzazione dello stato interno dell'alimentatore.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Valore:
0: Inizializzazione
1: Errore
2: Manca comando ON
3: Misura offset in corso
4: Ritardo all'inserzione in corso
5: Precarica in corso
6: Funzionamento

r3405.7 CO/BO: Parola di stato alimentatore / ZSW aliment.

B_INF

Modificabile: -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 2
Tipo di dati: Unsigned16	**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 parola di stato dell'alimentazione.

Campo di bit:

Bit	Nome del segnale	Segnale 1	Segnale 0	FP
07	Soglia di avviso tens. circuito intermedio superata in negativo	Sì	No	-

r3405.1 CO/BO: Parola di stato regolazione del circuito intermedio / UDC ZSW

VECTOR_G130/G150 (Reg. PID)

Modificabile: -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 2
Tipo di dati: Unsigned16	**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 parola di stato della regolazione di tensione del circuito intermedio.

Campo di bit:

Bit	Nome del segnale	Segnale 1	Segnale 0	FP
01	Regol Vdc attivo	Sì	No	-

Nota: Per bit 01:
La regolazione della tensione del circuito intermedio viene bloccata o abilitata con p3513.

p3422 Capacità del circuito intermedio totale / Cap.circ.int tot

VECTOR_G130/G150 (Reg. PID)

Modificabile: U, T	**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.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
0.20 [mF]	2000.00 [mF]	2.00 [mF]

Descrizione: Impostazione della capacità del circuito intermedio totale per la regolazione di tensione.
Questo valore viene preassegnato con la capacità della parte di potenza. Il valore deve essere adattato a seconda del numero di parti di potenza.

Nota: Da questo valore viene ricavata l'impostazione per il regolatore di tensione del circuito intermedio.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p3490 Alimentatore, ritardo comando OFF1 / Alim. rit_com OFF1

B_INF

Modificabile: T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 2
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 8732, 8832, 8932
Gruppo Par.: Regolazione	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min 0.0 [ms]	**Max** 1000000.0 [ms]	**Impostazione di fabbrica** 0.0 [ms]

Descrizione: Impostazione del tempo di ritardo per il comando ON/OFF1 dell'alimentatore.
Dopo ON/OFF1 = 0 l'alimentatore continua a funzionare per il tempo specificato.

Dipendenza: Vedi anche: p0840

Attenzione: Il comando ON/OFF1 dell'alimentatore non può essere interrotto.

Nota: Questo parametro è rilevante solo quando un Motor Module e l'alimentatore vengono comandati con lo stesso comando OFF. In questo caso il tempo di ritardo e il tempo per la rampa di arresto del motore possono essere adattati l'uno all'altro.

p3510 Valore di riferimento tensione del circuito intermedio / Val. rif. Vdc

VECTOR_G130/G150 (Reg. PID)

Modificabile: U, T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 2
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: Regolazione	**Gruppo delle unità:** 5_2	**Selezione unità:** p0505
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** p2001	**Lista esperti:** 1
Min 100.00 [V]	**Max** 1600.00 [V]	**Impostazione di fabbrica** 600.00 [V]

Descrizione: Impostazione del valore di riferimento per la tensione del circuito intermedio sul lato motore.

p3511 CI: Tensione del circuito intermedio, valore rif. aggiuntivo / V.rif.agg. Vdc

VECTOR_G130/G150 (Reg. PID)

Modificabile: T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: Unsigned32 / FloatingPoint32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: Regolazione	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** p2001	**Lista esperti:** 1
Min -	**Max** -	**Impostazione di fabbrica** 0

Descrizione: Impostazione della sorgente del segnale per il valore di riferimento aggiuntivo della tensione del circuito intermedio sul lato motore.

Dipendenza: Vedi anche: p3510

p3513 BI: Blocco funzionamento regolato in tensione / Blocco funz. ger U

VECTOR_G130/G150 (Reg. PID)

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** 1

Descrizione: Impostazione della sorgente del segnale per il blocco della regolazione della tensione del circuito intermedio sul lato motore.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

r3517 CO: Regolatore del circuito intermedio, valore rif. corrente attiva / Reg.c.int V_rif at

VECTOR_G130/G150 (Reg. PID)

Modificabile: -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: Regolazione	**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 illimitato del regolatore della corrente attiva per la regolazione della tensione del circuito intermedio sul lato motore.

p3520[0...3] CI: Circuito intermedio, potenza precomando / Pot precom. Vdc

VECTOR_G130/G150 (Reg. PID)

Modificabile: U, T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 2
Tipo di dati: Unsigned32 / FloatingPoint32	**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** 0

Descrizione: Impostazione della sorgente del segnale per il precomando della potenza.

Dipendenza: Vedi anche: p3521

Nota: La regolazione della tensione del circuito intermedio migliora quando gli altri moduli che necessitano di potenza sono precomandati.

È attesa una dimensione non normalizzata, in modo da non dover considerare i diversi valori di riferimento di potenza (r2004) degli oggetti di azionamento. Per l'adattamento della scalatura sono necessari i fattori di scalatura (p3521).

p3521[0...3] Circuito intermedio, fattore di scala potenza precomando / Prec pot scal Vdc

VECTOR_G130/G150 (Reg. PID)

Modificabile: U, T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 2
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: Regolazione	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** PERCENT	**Lista esperti:** 1
Min -100000.00000 [%]	**Max** 100000.00000 [%]	**Impostazione di fabbrica** 100.00000 [%]

Descrizione: Impostazione del fattore di scala per il precomando di potenza.

Dipendenza: Vedi anche: p3520

p3523[0...3] Circuito intermedio, livellamento potenza precomando / Prec pot liv.Vdc

VECTOR_G130/G150 (Reg. PID)

Modificabile: U, T	**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 0 [ms]	**Max** 1000 [ms]	**Impostazione di fabbrica** 0 [ms]

Descrizione: Impostazione del tempo di filtro per il precomando della potenza.

Dipendenza: Vedi anche: p3520

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

r3554 Regolatore Vdc, componente integrale / Comp.int. reg.Vdc

VECTOR_G130/G150 (Reg. PID)

Modificabile: -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 2
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: Regolazione	**Gruppo delle unità:** 6_2	**Selezione unità:** p0505
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** p2002	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
- [Aeff]	- [Aeff]	- [Aeff]

Descrizione: Visualizzazione della componente integrale del regolatore di tensione del circuito intermedio (regolatore Vdc).

p3560 Regolatore Vdc, guadagno proporzionale / Comp. reg Vdc

VECTOR_G130/G150 (Reg. PID)

Modificabile: U, T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 2
Tipo di dati: FloatingPoint32	**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**
0.01 [%]	1000.00 [%]	100.00 [%]

Descrizione: Impostazione del guadagno proporzionale normalizzato per il regolatore della tensione di circuito intermedio (regolatore Vdc).

Nota: Il valore 100% corrisponde alla regolazione di base ricavata dal parametro del percorso (p3422).

p3562 Regolatore Vdc, tempo dell'azione integratrice / Tn reg Vdc

VECTOR_G130/G150 (Reg. PID)

Modificabile: U, T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 2
Tipo di dati: FloatingPoint32	**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**
0.10 [%]	100000.00 [%]	100.00 [%]

Descrizione: Impostazione del tempo dell'azione integratrice normalizzato per il regolatore della tensione di circuito intermedio (Vdc).

Nota: Il valore 100% corrisponde alla regolazione di base ricavata dal parametro del percorso (p3422).

p3660[0...n] VSM Ingresso, tensione di rete, ripartitore di tensione / VSM Ingr U partit

VECTOR_G130/G150

Modificabile: T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** p0150	**Schema logico:** 9880
Gruppo Par.: Regolazione	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** PERCENT	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
0.00 [%]	100000.00 [%]	0.00 [%]

Descrizione: Impostazione di un ripartitore di tensione per il Voltage Sensing Module (VSM).

Nota: Se si utilizza l'ingresso a 690 V (X522) senza ripartitore di tensione occorre indicare 0 %.

Se si utilizza l'ingresso a 100 V (X521) con ripartitore di tensione per la misura delle tensioni medie, occorre indicare il fattore di ripartizione moltiplicato per 100 %.

Esempio:

Tensione di rete 1000 V, ripartizione della tensione 10:1

--> Tensione sull'ingresso VSM 100 V

--> p3660 = 10 * 100 % = 1000 %

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

r3661[0...n] CO: VSM Ingresso, tensione di rete u1 - u2 / VSM Ingr u1 - u2

VECTOR_G130/G150

Modificabile: -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** p0150	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: Regolazione	**Gruppo delle unità:** 5_3	**Selezione unità:** p0505
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** p2001	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
- [V]	- [V]	- [V]

Descrizione: Visualizzazione della tensione di ingresso tra le fasi L1 e L2 per il Voltage Sensing Module (VSM).

Dipendenza: Vedi anche: p3660

Nota: X521.1 o X522.1: Collegamento di L1
X521.2 o X522.2: Collegamento di L2
X521.3 o X522.3: Collegamento di L3

r3662[0...n] CO: VSM Ingresso, tensione di rete u2 - u3 / VSM Ingr u2 - u3

VECTOR_G130/G150

Modificabile: -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** p0150	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: Regolazione	**Gruppo delle unità:** 5_3	**Selezione unità:** p0505
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** p2001	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
- [V]	- [V]	- [V]

Descrizione: Visualizzazione della tensione di ingresso tra le fasi L2 e L3 per il Voltage Sensing Module (VSM).

Dipendenza: Vedi anche: p3660

Nota: X521.1 o X522.1: Collegamento di L1
X521.2 o X522.2: Collegamento di L2
X521.3 o X522.3: Collegamento di L3

r3664[0...n] CO: VSM Analisi della temperatura, stato / VSM Stato temp

VECTOR_G130/G150

Modificabile: -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: Unsigned16	**Indice dinamico:** p0150	**Schema logico:** 9886
Gruppo Par.: Morsetti	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
-	-	-

Descrizione: Visualizzazione dello stato nell'analisi della temperatura del Voltage Sensing Module (VSM).
Viene visualizzato se il valore attuale della temperatura ha superato la soglia di anomalia/avviso.

Campo di bit:

Bit	Nome del segnale	Segnale 1	Segnale 0	FP
00	Superamento soglia di avviso della temperatura	Sì	No	-
01	Superamento soglia di anomalia della temperatura	Sì	No	-

Dipendenza: Vedi anche: p3665, r3666, p3667, p3668

p3665[0...n] VSM Analisi della temperatura, tipo di sensore / VSM Tipo sens t

VECTOR_G130/G150

Modificabile: T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: Integer16	**Indice dinamico:** p0150	**Schema logico:** 9886
Gruppo Par.: Regolazione	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
0	2	0

Descrizione: Impostazione del sensore termico per il Voltage Sensing Module (VSM).
Il sensore termico viene collegato ai morsetti X520.5 e X520.6 del VSM.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Valore:
0: Nessun sensore
1: PTC
2: KTY84

r3666[0...n] CO: VSM Temperatura KTY / VSM Temp. KTY

VECTOR_G130/G150

Modificabile: -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** p0150	**Schema logico:** 9886
Gruppo Par.: Regolazione	**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 del valore attuale di temperatura di un sensore termico KTY84 connesso sul Voltage Sensing Module (VSM).
Presupposto:
Un sensore KTY84 è collegato ed è impostato p3665 = 2.

Dipendenza: Vedi anche: p3665

Nota: Con il tipo di sensore PTC (p3665 = 1) vale quanto segue:
- Al di sotto della temperatura di intervento nominale si ha r3666 = -50 °C.
- Al di sopra della temperatura di intervento nominale si ha r3666 = 199.9 °C.

p3667[0...n] VSM Filtro di rete, sovratemperatura, soglia di avviso / VSM Sog A filt T

VECTOR_G130/G150

Modificabile: T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** p0150	**Schema logico:** 9886
Gruppo Par.: -	**Gruppo delle unità:** 21_1	**Selezione unità:** p0505
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** p2006	**Lista esperti:** 1
Min 0.00 [°C]	**Max** 301.00 [°C]	**Impostazione di fabbrica** 150.00 [°C]

Descrizione: Impostazione della soglia di avviso per il sensore termico KTY del Voltage Sensing Module (VSM) per la sorveglianza della temperatura del filtro di rete.
Presupposto:
Un sensore KTY84 è collegato ed è impostato p3665 = 2.

Dipendenza: Vedi anche: p3665
Vedi anche: A34211

p3668[0...n] VSM Filtro di rete, soglia di disinserzione per sovratemperatura / VSM sog F filt T

VECTOR_G130/G150

Modificabile: T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** p0150	**Schema logico:** 9886
Gruppo Par.: -	**Gruppo delle unità:** 21_1	**Selezione unità:** p0505
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** p2006	**Lista esperti:** 1
Min 0.00 [°C]	**Max** 301.00 [°C]	**Impostazione di fabbrica** 180.00 [°C]

Descrizione: Impostazione della soglia di disinserzione per il sensore termico KTY del VSM per la sorveglianza della temperatura del filtro di rete.

Dipendenza: Vedi anche: p3667
Vedi anche: F34207

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p3669[0...n] VSM Filtro di rete, isteresi per sovratemperatura / VSM Ister filtro T

VECTOR_G130/G150

Modificabile: T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** p0150	**Schema logico:** 9886
Gruppo Par.: -	**Gruppo delle unità:** 21_2	**Selezione unità:** p0505
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** p2006	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
1.00 [K]	50.00 [K]	3.00 [K]

Descrizione: Impostazione della isteresi per la soglia di avviso del VSM per la sorveglianza della temperatura del filtro di rete.

Dipendenza: Vedi anche: p3667

p3670[0...n] VSM Ingresso 10 V, guadagno del riduttore di corrente / VSM Corr.ampl.

VECTOR_G130/G150

Modificabile: T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** p0150	**Schema logico:** 9880
Gruppo Par.: Regolazione	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** p2002	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
0.000 [A]	1000.000 [A]	1.000 [A]

Descrizione: Impostazione del guadagno del riduttore di corrente del riduttore di corrente connesso all'ingresso 10 V del Voltage Sensing Module (VSM).

Il parametro specifica l'intensità di corrente in [A] in relazione alla tensione d'ingresso sul VSM in [V].

Esempio:

Trasformatore di corrente con 1 V per 200 A

--> p3670 = 200

Dipendenza: Vedi anche: r3671, r3672

Nota: Il trasformatore di corrente per la fase 1 viene collegato ai morsetti X520.1 e X520.2 del VSM.

Il trasformatore di corrente per la fase 2 viene collegato ai morsetti X520.3 e X520.4 del VSM.

r3671[0...n] CO: VSM Ingresso 10 V, riduttore di corrente 1, valore attuale / VMS Corr.1 I_att

VECTOR_G130/G150

Modificabile: -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** p0150	**Schema logico:** 9880
Gruppo Par.: Regolazione	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** p2002	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
- [A]	- [A]	- [A]

Descrizione: Visualizzazione del valore attuale di corrente del riduttore di corrente 1 all'ingresso 10 V del Voltage Sensing Module (VSM).

Dipendenza: Vedi anche: p3670

Nota: Il trasformatore di corrente per la fase 1 viene collegato ai morsetti X520.1 e X520.2 del VSM.

r3672[0...n] CO: VSM Ingresso 10 V, riduttore di corrente 2, valore attuale / VMS Corr.2 I_att

VECTOR_G130/G150

Modificabile: -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** p0150	**Schema logico:** 9880
Gruppo Par.: Regolazione	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** p2002	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
- [A]	- [A]	- [A]

Descrizione: Visualizzazione del valore attuale di corrente del riduttore di corrente 2 all'ingresso 10 V del Voltage Sensing Module (VSM).

Dipendenza: Vedi anche: p3670

Nota: Il trasformatore di corrente per la fase 2 viene collegato ai morsetti X520.3 e X520.4 del VSM.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

r3673[0...n] CO: VSM Ingresso 1 10 V, valore attuale / VMS Ingr.1 U_att

VECTOR_G130/G150	**Modificabile:** -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
	Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** p0150	**Schema logico:** 9880
	Gruppo Par.: Regolazione	**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 della tensione misurata all'ingresso 10 V 1 del Voltage Sensing Module (VSM).

Dipendenza: Vedi anche: p3670

Nota: Ingresso 10 V 1: Morsetti X520.1 e X520.2

r3674[0...n] CO: VSM Ingresso 2 10 V, valore attuale / VMS Ingr.2 U_att

VECTOR_G130/G150	**Modificabile:** -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
	Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** p0150	**Schema logico:** 9880
	Gruppo Par.: Regolazione	**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 della tensione misurata all'ingresso 10 V 2 del Voltage Sensing Module (VSM).

Dipendenza: Vedi anche: p3670

Nota: Ingresso 10 V 2: Morsetti X520.3 e X520.4

p3680 BI: Blocco del Braking Module interno / Blocco BM interno

B_INF	**Modificabile:** 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 il blocco del Braking Module interno.
BI: p3680 = segnale 1:
Il Braking Module è bloccato.
BI: p3680 = segnale 0:
Il Braking Module è abilitato.

Dipendenza: Vedi anche: A06904

Cautela: Con Braking Module bloccato non è possibile ridurre l'energia tramite la resistenza di frenatura.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p3681 BI: Attivaz. scaric. rapido circuito interm. interno Braking Module / BM scar.CI.int.att

B_INF

Modificabile: 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'attivazione dello scaricamento rapido del circuito intermedio con Braking Module interno.

Lo scaricamento rapido del circuito intermedio viene avviato più tardi secondo il tempo di ritardo (p3682) nelle seguenti condizioni:

- BI: p3681 = segnale 1.
- Il contattore di rete esterno è aperto tramite r0863.1 "Comandare contattore".

Lo scaricamento rapido del circuito intermedio viene interrotto con le seguenti condizioni:

- BI: p3681 = segnale 0.
- Comando ON dell'alimentatore.

Raccomand.: Lo scaricamento rapido del circuito intermedio dovrebbe essere attivato soltanto se è presente un contattore di rete esterno correttamente interconnesso (r0863.1, p0860). Se lo scaricamento rapido del circuito intermedio non viene attivato insieme ad un contattore di rete esterno, durante la precarica possono verificarsi delle anomalie (ad es. F300027).

Dipendenza: Vedi anche: p3682

Vedi anche: F30027

Attenzione: Il parametro è attivo solo per i Basic Line Module con Braking Module interno (questo vale per i Basic Line Module con una potenza inferiore a 100 kW).

p3682 Tempo di ritardo scaric. rapido CI interno Braking Module / BM scar. CI.int. t

B_INF

Modificabile: C1(3), 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**
500 [ms]	4294967295 [ms]	1000 [ms]

Descrizione: Impostazione del tempo di ritardo per l'attivazione dello scaricamento rapido del circuito intermedio con Braking Module interno.

Dipendenza: Vedi anche: p3681

Attenzione: Il parametro è attivo solo per i Basic Line Module con Braking Module interno (questo vale per i Basic Line Module con una potenza inferiore a 100 kW).

p3683 Braking Module interno, soglia di inserzione chopper frenatura / BM s_ins ch_fren

B_INF

Modificabile: C2(1)	**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**
110.00 [V]	780.00 [V]	760.00 [V]

Descrizione: Impostazione della soglia di inserzione per il chopper di frenatura.

Nota: La soglia di inserzione è attiva solo se è attivata la funzione "Tensione di allacciamento apparecchi ridotta" (p0212.0 = 1).

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

r3685 BO: Digital Braking Module, preallarme disinserzione I2t / BM dig: disins I2t

B_INF	**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: L'uscita binettore comunica con un segnale 1 che è stato raggiunto l'80 % del valore I2t massimo consentito nel Braking Module.

Dipendenza: Vedi anche: A06905

r3686 BO: Digital Braking Module, anomalia / BM dig.: anomalia

B_INF	**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: L'uscita binettore comunica con un segnale 1 un'anomalia di sovracorrente o una disinserzione I2t nel Braking Module.

Dipendenza: Vedi anche: F06906

r3687 BO: Digital Braking Module, preallarme sovratemperatura / Dig BM A sovratemp

B_INF	**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 di un'anomalia causata dalla temperatura troppo elevata.
Segnale 1:
il sensore di temperatura collegato (X21.1, X21.2) segnala sovratemperatura.

Raccomand.: Misurare la temperatura della resistenza di frenatura con il sensore di temperatura.

r3688 BO: Sovratemperatura del Braking Module interno, disinserzione / BM int.dis.sovrat.

B_INF	**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 della disinserzione causata dalla temperatura troppo elevata.
Segnale 1:
il sensore di temperatura collegato (X21.1, X21.2) segnala sovratemperatura. Il superamento della temperatura massima ammessa sul sensore di temperatura collegato ha provocato la disinserzione.

Dipendenza: Vedi anche: F06908

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

r3689 BO: Braking Module digitale, anomalia tensione collettore-emettitore / BM dig. anom. Uce

B_INF

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 di un'anomalia Uce nel Braking Module interno.
Segnale 1:
nel Braking Module interno si è verificata un'anomalia Uce.

Dipendenza: Vedi anche: F06909

p3784[0...n] BI: Aumento tensione sincronizzazione rete-azionamento esterno / Aum. U_sincr. est.

VECTOR_G130/G150

Modificabile: T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 2
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:** 0
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
-	-	0

Descrizione: Impostazione della sorgente del segnale per aumentare la tensione per la sincronizzazione rete-azionamento esterno.
BI: p3784 = segnale 1:
La tensione viene aumentata.

Nota: Solo SINAMICS GM150.

p3785[0...n] BI: Diminuzione tensione sincronizzazione rete-azionamento esterno / Dim. U_sincr. est.

VECTOR_G130/G150

Modificabile: T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 2
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:** 0
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
-	-	0

Descrizione: Impostazione della sorgente del segnale per diminuire la tensione per la sincronizzazione rete-azionamento esterno.
BI: p3785 = segnale 1:
La tensione viene diminuita.

Nota: Solo SINAMICS GM150.

p3800[0...n] Attivazione sincronizzazione rete-azionamento / Attiv. sincr.

VECTOR_G130/G150

Modificabile: T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 2
Tipo di dati: Integer16	**Indice dinamico:** DDS, p0180	**Schema logico:** 7020
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 dell'attivazione della sincronizzazione rete-azionamento.

Valore:
0: Disattivazione sincronizzazione rete-azionamento
1: Sincronizzazione rete-azionamento attivata VSM-INT

Dipendenza: Vedi anche: p3801, p3802

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Nota: In caso di attivazione dell'anomalia con sincronizzazione sovrapposta, la soglia p0287[1] nel Motor Module e nel relativo alimentatore deve essere impostata a un valore sufficientemente alto (ad es: p0287[1] = 100 %).

Con p3800 = 1 vale quanto segue:

Per la sincronizzazione vengono usati i valori attuali di tensione INTERNI. Un filtro (sinusoidale) collegato tra Motor Module e motore viene considerato per quanto riguarda le ripercussioni sui valori attuali di tensione mentre p0230 viene selezionato di conseguenza.

VSM: Voltage Sensing Module

p3801[0...n] Numero oggetto di azionamento sincr. rete-azionamento / Sincr. n. DO

VECTOR_G130/G150

Modificabile: T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 2
Tipo di dati: Unsigned16	**Indice dinamico:** DDS, p0180	**Schema logico:** 7020
Gruppo Par.: Funzioni	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
1	62	1

Descrizione: Impostazione del numero di oggetto di azionamento per il Voltage Sensing Module (VSM) utilizzato per la sincronizzazione rete-azionamento.

Dipendenza: Vedi anche: p3800, p3802

Attenzione: Il tempo di campionamento del regolatore di corrente p0115[0] dell'oggetto di azionamento con il VSM che viene impiegato per la sincronizzazione deve essere identico alla velocità del regolatore di corrente di questo azionamento, con il quale viene eseguita la sincronizzazione di rete.

Nota: VSM: Voltage Sensing Module

L'impostazione p3801 = 1 è sempre possibile (nessun VSM selezionato).

Se il modulo VSM è stato assegnato a un Motor Module in un secondo momento, è necessario immettere in p3801 il relativo numero di oggetto di azionamento.

p3802[0...n] BI: Abilitazione della sincronizzazione rete-azionamento / Abilitaz. sincr.

VECTOR_G130/G150

Modificabile: T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 2
Tipo di dati: Unsigned32 / Binary	**Indice dinamico:** CDS, p0170	**Schema logico:** 7020
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'abilitazione/disabilitazione della sincronizzazione rete-azionamento.

BI: p3802 = segnale 1:

La sincronizzazione rete-azionamento viene attivata.

Dipendenza: Vedi anche: p3800, p3801

r3803.0 CO/BO: Parola di comando sincronizzazione rete-azionamento / Par. com. sincr.

VECTOR_G130/G150

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 comando per la sincronizzazione rete-azionamento.

Campo di bit:

Bit	Nome del segnale	Segnale 1	Segnale 0	FP
00	Sincronizzazione rete-azionamento selezionata	Sì	No	-

Nota: Per bit 00:

Con il segnale 1 viene impostato p3800 > 0.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

r3804 CO: Frequenza di destinazione sincronizzazione rete-azionamento / Sincr. f_dest

VECTOR_G130/G150

Modificabile: -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 2
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 3030, 7020
Gruppo Par.: Funzioni	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** p2000	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
- [Hz]	- [Hz]	- [Hz]

Descrizione: Visualizzazione della frequenza di destinazione per la sincronizzazione rete-azionamento.

Dipendenza: Vedi anche: A07941

r3805 CO: Differenza di frequenza sincronizzazione rete-azionamento / Sincr. diff_f

VECTOR_G130/G150

Modificabile: -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 2
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 7020
Gruppo Par.: Funzioni	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** p2000	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
- [Hz]	- [Hz]	- [Hz]

Descrizione: Visualizzazione della differenza tra la frequenza di destinazione misurata e la frequenza di uscita dell'unità di comando di regolazione per la sincronizzazione rete-azionamento.

p3806[0...n] Valore di soglia differenza di frequenza sincr. rete-azionamento / Sogl. diff_f sinc

VECTOR_G130/G150

Modificabile: U, T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 2
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** DDS, p0180	**Schema logico:** 7020
Gruppo Par.: Funzioni	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
0.00 [Hz]	1.00 [Hz]	0.10 [Hz]

Descrizione: Impostazione del valore di soglia della differenza di frequenza per l'attivazione della regolazione della fase per la sincronizzazione rete-azionamento.

La regolazione della fase viene attivata (r3819.6 = 1) quando la differenza di frequenza è inferiore al valore di soglia.

r3808 CO: Differenza di fase sincronizzazione rete-azionamento / Diff. fase sincr.

VECTOR_G130/G150

Modificabile: -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 2
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 7020
Gruppo Par.: Funzioni	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** p2005	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
- [°]	- [°]	- [°]

Descrizione: Visualizzazione della differenza di fase tra la fase di destinazione misurata e la fase dell'unità di comando di regolazione per la sincronizzazione rete-azionamento.

p3809[0...n] Valore di riferimento fase sincronizzazione rete-azionamento / Val.rif.fase sincr

VECTOR_G130/G150

Modificabile: U, T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 2
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** DDS, p0180	**Schema logico:** 7020
Gruppo Par.: Funzioni	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
-180.00 [°]	179.90 [°]	0.00 [°]

Descrizione: Impostazione del valore di riferimento di fase per la sincronizzazione rete-azionamento.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p3811[0...n] Limite di frequenza sincronizzazione rete-azionamento / Lim_f sincr.

VECTOR_G130/G150

Modificabile: U, T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 2
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** DDS, p0180	**Schema logico:** 7020
Gruppo Par.: Funzioni	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
0.00 [Hz]	1.00 [Hz]	0.20 [Hz]

Descrizione: Impostazione del limite di frequenza dell'uscita del regolatore di fase per la sincronizzazione rete-azionamento.

r3812 CO: Frequenza di correzione sincronizzazione rete-azionamento / Sinc. f_corr.

VECTOR_G130/G150

Modificabile: -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 2
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 3080, 7020
Gruppo Par.: Funzioni	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** p2000	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
- [Hz]	- [Hz]	- [Hz]

Descrizione: Visualizzazione della frequenza di correzione per la sincronizzazione rete-azionamento.

p3813[0...n] Valore di soglia del sincronismo di fase sincr. rete-azionamento / V.sogl. sincr.fase

VECTOR_G130/G150

Modificabile: U, T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 2
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** DDS, p0180	**Schema logico:** 7020
Gruppo Par.: Funzioni	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
1.00 [°]	20.00 [°]	2.00 [°]

Descrizione: Impostazione del valore di soglia del sincronismo di fase per la sincronizzazione rete-azionamento.
Un presupposto per il sincronismo si ottiene quando la differenza di fase è inferiore al valore di soglia.

Nota: Il sincronismo si ottiene (r3819.2 = 1) quando è soddisfatta la combinazione logica AND dei risultati della misurazione della fase (p3813) e della misurazione della tensione (p3815).

r3814 CO: Differenza di tensione sincronizzazione rete-azionamento / Diff_U sincr.

VECTOR_G130/G150

Modificabile: -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 2
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 7020
Gruppo Par.: Funzioni	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** p2001	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
- [Veff]	- [Veff]	- [Veff]

Descrizione: Visualizzazione della differenza tra la tensione di destinazione misurata e la tensione di uscita dell'unità di comando di regolazione per la sincronizzazione rete-azionamento.

p3815[0...n] Valore di soglia differenza di tensione sincr. rete-azionamento / Sogl. diff_U sinc

VECTOR_G130/G150

Modificabile: U, T	**Calcolato:** CALC_MOD_LIM_REF	**Livello di accesso:** 2
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** DDS, p0180	**Schema logico:** 7020
Gruppo Par.: Funzioni	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
0.00 [%]	20.00 [%]	10.00 [%]

Descrizione: Impostazione del valore di soglia della differenza di tensione per la sincronizzazione rete-azionamento.
Un presupposto per il sincronismo si ottiene quando la differenza di tensione è inferiore al valore di soglia.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Nota: Il sincronismo si ottiene (r3819.2 = 1) quando è soddisfatta la combinazione logica AND dei risultati della misurazione della fase (p3813) e della misurazione della tensione (p3815).

In caso di riserva di grandezze di regolazione di tensione del convertitore, la differenza di ampiezza (r3814) di tensione di riferimento e tensione attuale viene regolata a zero.

r3819.0...7 CO/BO: Parola di stato sincronizzazione rete-azionamento / ZSW sincr.

VECTOR_G130/G150

Modificabile: -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 2
Tipo di dati: Unsigned32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 7020
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 la sincronizzazione rete-azionamento.

Campo di bit:

Bit	Nome del segnale	Segnale 1	Segnale 0	FP
00	Abilitazione della sincronizzazione rete-azionamento	Sì	No	-
02	Sincronismo della sincronizzazione rete-azionamento raggiunto	Sì	No	-
03	Errore di sincronizzazione rete-azionamento	Sì	No	-
05	Misurazione frequenza sincronizzazione rete-azionamento attiva	Sì	No	-
06	Regolazione della fase sincronizzazione rete-azionamento attiva	Sì	No	-
07	Sincronizzazione rete-azionamento senza azionamento	Sì	No	-

p3820[0...n] Caratteristica di attrito, valore n0 / Car. attr. n0

VECTOR_G130/G150 (n/M)

Modificabile: T	**Calcolato:** CALC_MOD_LIM_REF	**Livello di accesso:** 2
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** DDS, p0180	**Schema logico:** 7010
Gruppo Par.: Funzioni	**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]	15.00 [1/min]

Descrizione: La caratteristica di attrito viene definita tramite 10 coppie di valori.

Questo parametro imposta la coordinata n della 1ª coppia di valori della caratteristica di attrito.

Dipendenza: Vedi anche: p3830, p3845

p3821[0...n] Caratteristica di attrito, valore n1 / Car. attr. n1

VECTOR_G130/G150 (n/M)

Modificabile: T	**Calcolato:** CALC_MOD_LIM_REF	**Livello di accesso:** 2
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** DDS, p0180	**Schema logico:** 7010
Gruppo Par.: Funzioni	**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]	30.00 [1/min]

Descrizione: La caratteristica di attrito viene definita tramite 10 coppie di valori.

Questo parametro imposta la coordinata n della 2ª coppia di valori della caratteristica di attrito.

Dipendenza: Vedi anche: p3831, p3845

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p3822[0...n] Caratteristica di attrito, valore n2 / Car. attr. n2

VECTOR_G130/G150 (n/M)	**Modificabile:** T	**Calcolato:** CALC_MOD_LIM_REF	**Livello di accesso:** 2
	Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** DDS, p0180	**Schema logico:** 7010
	Gruppo Par.: Funzioni	**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]	60.00 [1/min]

Descrizione: La caratteristica di attrito viene definita tramite 10 coppie di valori.
Questo parametro imposta la coordinata n della 3ª coppia di valori della caratteristica di attrito.

Dipendenza: Vedi anche: p3832, p3845

p3823[0...n] Caratteristica di attrito, valore n3 / Car. attr. n3

VECTOR_G130/G150 (n/M)	**Modificabile:** T	**Calcolato:** CALC_MOD_LIM_REF	**Livello di accesso:** 2
	Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** DDS, p0180	**Schema logico:** 7010
	Gruppo Par.: Funzioni	**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]	120.00 [1/min]

Descrizione: La caratteristica di attrito viene definita tramite 10 coppie di valori.
Questo parametro imposta la coordinata n della 4ª coppia di valori della caratteristica di attrito.

Dipendenza: Vedi anche: p3833, p3845

p3824[0...n] Caratteristica di attrito, valore n4 / Car. attr. n4

VECTOR_G130/G150 (n/M)	**Modificabile:** T	**Calcolato:** CALC_MOD_LIM_REF	**Livello di accesso:** 2
	Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** DDS, p0180	**Schema logico:** 7010
	Gruppo Par.: Funzioni	**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]	150.00 [1/min]

Descrizione: La caratteristica di attrito viene definita tramite 10 coppie di valori.
Questo parametro imposta la coordinata n della 5ª coppia di valori della caratteristica di attrito.

Dipendenza: Vedi anche: p3834, p3845

p3825[0...n] Caratteristica di attrito, valore n5 / Car. attr. n5

VECTOR_G130/G150 (n/M)	**Modificabile:** T	**Calcolato:** CALC_MOD_LIM_REF	**Livello di accesso:** 2
	Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** DDS, p0180	**Schema logico:** 7010
	Gruppo Par.: Funzioni	**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]	300.00 [1/min]

Descrizione: La caratteristica di attrito viene definita tramite 10 coppie di valori.
Questo parametro imposta la coordinata n della 6ª coppia di valori della caratteristica di attrito.

Dipendenza: Vedi anche: p3835, p3845

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p3826[0...n] Caratteristica di attrito, valore n6 / Car. attr. n6

VECTOR_G130/G150 (n/M)	**Modificabile:** T	**Calcolato:** CALC_MOD_LIM_REF	**Livello di accesso:** 2
	Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** DDS, p0180	**Schema logico:** 7010
	Gruppo Par.: Funzioni	**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]	600.00 [1/min]

Descrizione: La caratteristica di attrito viene definita tramite 10 coppie di valori.
Questo parametro imposta la coordinata n della 7ª coppia di valori della caratteristica di attrito.

Dipendenza: Vedi anche: p3836, p3845

p3827[0...n] Caratteristica di attrito, valore n7 / Car. attr. n7

VECTOR_G130/G150 (n/M)	**Modificabile:** T	**Calcolato:** CALC_MOD_LIM_REF	**Livello di accesso:** 2
	Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** DDS, p0180	**Schema logico:** 7010
	Gruppo Par.: Funzioni	**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]	1200.00 [1/min]

Descrizione: La caratteristica di attrito viene definita tramite 10 coppie di valori.
Questo parametro imposta la coordinata n della 8ª coppia di valori della caratteristica di attrito.

Dipendenza: Vedi anche: p3837, p3845

p3828[0...n] Caratteristica di attrito, valore n8 / Car. attr. n8

VECTOR_G130/G150 (n/M)	**Modificabile:** T	**Calcolato:** CALC_MOD_LIM_REF	**Livello di accesso:** 2
	Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** DDS, p0180	**Schema logico:** 7010
	Gruppo Par.: Funzioni	**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]	1500.00 [1/min]

Descrizione: La caratteristica di attrito viene definita tramite 10 coppie di valori.
Questo parametro imposta la coordinata n della 9ª coppia di valori della caratteristica di attrito.

Dipendenza: Vedi anche: p3838, p3845

p3829[0...n] Caratteristica di attrito, valore n9 / Car. attr. n9

VECTOR_G130/G150 (n/M)	**Modificabile:** T	**Calcolato:** CALC_MOD_LIM_REF	**Livello di accesso:** 2
	Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** DDS, p0180	**Schema logico:** 7010
	Gruppo Par.: Funzioni	**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]	3000.00 [1/min]

Descrizione: La caratteristica di attrito viene definita tramite 10 coppie di valori.
Questo parametro imposta la coordinata n della 10ª coppia di valori della caratteristica di attrito.

Dipendenza: Vedi anche: p3839, p3845

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p3830[0...n] Caratteristica di attrito, valore M0 / Car.attr. M0

VECTOR_G130/G150 (n/M)

Modificabile: T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 2
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** DDS, p0180	**Schema logico:** 7010
Gruppo Par.: Funzioni	**Gruppo delle unità:** 7_1	**Selezione unità:** p0505
Non con tipo mot.: REL	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min -1000000.00 [Nm]	**Max** 1000000.00 [Nm]	**Impostazione di fabbrica** 0.00 [Nm]

Descrizione: La caratteristica di attrito viene definita tramite 10 coppie di valori.
Questo parametro imposta la coordinata M della 1ª coppia di valori della caratteristica di attrito.

Dipendenza: Vedi anche: p3820, p3845

p3831[0...n] Caratteristica di attrito, valore M1 / Car. attr. M1

VECTOR_G130/G150 (n/M)

Modificabile: T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 2
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** DDS, p0180	**Schema logico:** 7010
Gruppo Par.: Funzioni	**Gruppo delle unità:** 7_1	**Selezione unità:** p0505
Non con tipo mot.: REL	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min -1000000.00 [Nm]	**Max** 1000000.00 [Nm]	**Impostazione di fabbrica** 0.00 [Nm]

Descrizione: La caratteristica di attrito viene definita tramite 10 coppie di valori.
Questo parametro imposta la coordinata M della 2ª coppia di valori della caratteristica di attrito.

Dipendenza: Vedi anche: p3821, p3845

p3832[0...n] Caratteristica di attrito, valore M2 / Car. attr. M2

VECTOR_G130/G150 (n/M)

Modificabile: T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 2
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** DDS, p0180	**Schema logico:** 7010
Gruppo Par.: Funzioni	**Gruppo delle unità:** 7_1	**Selezione unità:** p0505
Non con tipo mot.: REL	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min -1000000.00 [Nm]	**Max** 1000000.00 [Nm]	**Impostazione di fabbrica** 0.00 [Nm]

Descrizione: La caratteristica di attrito viene definita tramite 10 coppie di valori.
Questo parametro imposta la coordinata M della 3ª coppia di valori della caratteristica di attrito.

Dipendenza: Vedi anche: p3822, p3845

p3833[0...n] Caratteristica di attrito, valore M3 / Car. attr. M3

VECTOR_G130/G150 (n/M)

Modificabile: T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 2
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** DDS, p0180	**Schema logico:** 7010
Gruppo Par.: Funzioni	**Gruppo delle unità:** 7_1	**Selezione unità:** p0505
Non con tipo mot.: REL	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min -1000000.00 [Nm]	**Max** 1000000.00 [Nm]	**Impostazione di fabbrica** 0.00 [Nm]

Descrizione: La caratteristica di attrito viene definita tramite 10 coppie di valori.
Questo parametro imposta la coordinata M della 4ª coppia di valori della caratteristica di attrito.

Dipendenza: Vedi anche: p3823, p3845

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p3834[0...n] Caratteristica di attrito, valore M4 / Car. attr. M4

VECTOR_G130/G150 (n/M)

Modificabile: T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 2
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** DDS, p0180	**Schema logico:** 7010
Gruppo Par.: Funzioni	**Gruppo delle unità:** 7_1	**Selezione unità:** p0505
Non con tipo mot.: REL	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min -1000000.00 [Nm]	**Max** 1000000.00 [Nm]	**Impostazione di fabbrica** 0.00 [Nm]

Descrizione: La caratteristica di attrito viene definita tramite 10 coppie di valori.
Questo parametro imposta la coordinata M della 5ª coppia di valori della caratteristica di attrito.

Dipendenza: Vedi anche: p3824, p3845

p3835[0...n] Caratteristica di attrito, valore M5 / Car. attr. M5

VECTOR_G130/G150 (n/M)

Modificabile: T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 2
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** DDS, p0180	**Schema logico:** 7010
Gruppo Par.: Funzioni	**Gruppo delle unità:** 7_1	**Selezione unità:** p0505
Non con tipo mot.: REL	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min -1000000.00 [Nm]	**Max** 1000000.00 [Nm]	**Impostazione di fabbrica** 0.00 [Nm]

Descrizione: La caratteristica di attrito viene definita tramite 10 coppie di valori.
Questo parametro imposta la coordinata M della 6ª coppia di valori della caratteristica di attrito.

Dipendenza: Vedi anche: p3825, p3845

p3836[0...n] Caratteristica di attrito, valore M6 / Car. attr. M6

VECTOR_G130/G150 (n/M)

Modificabile: T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 2
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** DDS, p0180	**Schema logico:** 7010
Gruppo Par.: Funzioni	**Gruppo delle unità:** 7_1	**Selezione unità:** p0505
Non con tipo mot.: REL	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min -1000000.00 [Nm]	**Max** 1000000.00 [Nm]	**Impostazione di fabbrica** 0.00 [Nm]

Descrizione: La caratteristica di attrito viene definita tramite 10 coppie di valori.
Questo parametro imposta la coordinata M della 7ª coppia di valori della caratteristica di attrito.

Dipendenza: Vedi anche: p3826, p3845

p3837[0...n] Caratteristica di attrito, valore M7 / Car. attr. M7

VECTOR_G130/G150 (n/M)

Modificabile: T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 2
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** DDS, p0180	**Schema logico:** 7010
Gruppo Par.: Funzioni	**Gruppo delle unità:** 7_1	**Selezione unità:** p0505
Non con tipo mot.: REL	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min -1000000.00 [Nm]	**Max** 1000000.00 [Nm]	**Impostazione di fabbrica** 0.00 [Nm]

Descrizione: La caratteristica di attrito viene definita tramite 10 coppie di valori.
Questo parametro imposta la coordinata M della 8ª coppia di valori della caratteristica di attrito.

Dipendenza: Vedi anche: p3827, p3845

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p3838[0...n] Caratteristica di attrito, valore M8 / Car. attr. M8

VECTOR_G130/G150 (n/M)

Modificabile: T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 2
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** DDS, p0180	**Schema logico:** 7010
Gruppo Par.: Funzioni	**Gruppo delle unità:** 7_1	**Selezione unità:** p0505
Non con tipo mot.: REL	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
-1000000.00 [Nm]	1000000.00 [Nm]	0.00 [Nm]

Descrizione: La caratteristica di attrito viene definita tramite 10 coppie di valori.
Questo parametro imposta la coordinata M della 9ª coppia di valori della caratteristica di attrito.

Dipendenza: Vedi anche: p3828, p3845

p3839[0...n] Caratteristica di attrito, valore M9 / Car. attr. M9

VECTOR_G130/G150 (n/M)

Modificabile: T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 2
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** DDS, p0180	**Schema logico:** 7010
Gruppo Par.: Funzioni	**Gruppo delle unità:** 7_1	**Selezione unità:** p0505
Non con tipo mot.: REL	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
-1000000.00 [Nm]	1000000.00 [Nm]	0.00 [Nm]

Descrizione: La caratteristica di attrito viene definita tramite 10 coppie di valori.
Questo parametro imposta la coordinata M della 10ª coppia di valori della caratteristica di attrito.

Dipendenza: Vedi anche: p3829, p3845

r3840.0...8 CO/BO: Caratteristica di attrito, parola di stato / ZSW attrito

VECTOR_G130/G150 (n/M)

Modificabile: -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 2
Tipo di dati: Unsigned32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 7010
Gruppo Par.: Funzioni	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: REL	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
-	-	-

Descrizione: Visualizzazione dello stato della caratteristica di attrito.

Campo di bit:

Bit	Nome del segnale	Segnale 1	Segnale 0	FP
00	Caratteristica di attrito OK	Sì	No	-
01	Caratteristica di attrito, registrazione attivata	Sì	No	-
02	Caratteristica di attrito, registrazione terminata	Sì	No	-
03	Caratteristica di attrito, registrazione interrotta	Sì	No	-
08	Caratteristica di attrito, direzione positiva	Sì	No	-

r3841 CO: Caratteristica di attrito, uscita / Uscita attrito

VECTOR_G130/G150 (n/M)

Modificabile: -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 2
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 7010
Gruppo Par.: Funzioni	**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 della caratteristica di attrito in funzione del numero di giri.

Dipendenza: Vedi anche: p1569, p3842

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p3842 Caratteristica di attrito, attivazione / Car.attr,attivaz.

VECTOR_G130/G150 (n/M)	**Modificabile:** T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 2
	Tipo di dati: Integer16	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 7010
	Gruppo Par.: Funzioni	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
	Non con tipo mot.: REL	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
	Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
	0	1	0

Descrizione: Impostazione per l'attivazione e disattivazione della caratteristica di attrito.

Valore:
0: Caratteristica di attrito disattivata
1: Caratteristica di attrito attivata

Dipendenza: Vedi anche: p1569, r3841, p3845

p3845 Caratteristica di attrito, attivazione registrazione / Reg.car.attr.attiv

VECTOR_G130/G150	**Modificabile:** T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 2
	Tipo di dati: Integer16	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 7010
	Gruppo Par.: Funzioni	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
	Non con tipo mot.: REL	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
	Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
	0	3	0

Descrizione: Impostazione per la registrazione della caratteristica di attrito.

Dopo il comando di inserzione successivo, viene eseguita la registrazione automatica della caratteristica di attrito.

Valore:
0: Caratteristica di attrito, registrazione disattivata
1: Caratteristica di attrito, registraz. attivata, tutte direzioni
2: Caratteristica di attrito, registraz. attivata, direz. positiva
3: Caratteristica di attrito, registraz. attivata, direz. negativa

Dipendenza: Selezionando la misura della curva caratteristica dell'attrito si sopprime la commutazione del set di dati dell'azionamento.

Negli azionamenti lineari (vedere r0108 bit 12) non è possibile selezionare la misura della curva caratteristica di attrito in caso di meccanica con corsa limitata.

Pericolo: Negli azionamenti con meccanica con corsa limitata deve essere garantito che questa non venga raggiunta durante la registrazione della curva caratteristica di attrito. Se questo non è possibile, non si deve eseguire la misurazione.

Attenzione: Per applicare le impostazioni calcolate in modo permanente, occorre eseguire il salvataggio in modo non volatile (p0971, p0977).

Nota: In caso di registrazione della caratteristica di attrito non è possibile eseguire il salvataggio dei parametri (p0971, p0977).

Quando è attivata la registrazione della caratteristica di attrito (p3845 > 0) non è possibile modificare i parametri p3820 ... p3829, p3830 ... p3839 e p3842.

Con la registrazione della caratteristica di attrito vengono determinate, oltre all'attrito, anche le perdite nel motore (ad es. perdite nel ferro, nella corrente parassita e le perdite per isteresi magnetica). Non viene fatta una distinzione tra le singole perdite. È consigliato l'utilizzo di un sensore della temperatura, poiché si verificano degli scostamenti della coppia a causa dell'influsso termico anche sulla curva caratteristica.

p3846[0...n] Caratter. di attrito, registrazione tempo di acceler./deceler. / Car.attr. t_GdR

VECTOR_G130/G150 (n/M)	**Modificabile:** T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 2
	Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** DDS, p0180	**Schema logico:** 7010
	Gruppo Par.: Funzioni	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
	Non con tipo mot.: REL	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
	Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
	0.000 [s]	999999.000 [s]	10.000 [s]

Descrizione: Impostazione del tempo di accelerazione/decelerazione del generatore di rampa per la registrazione automatica della caratteristica di attrito. In questo lasso di tempo, l'azionamento passa dallo stato di fermo (valore di riferimento = 0) al numero di giri / velocità max. (p1082).

Dipendenza: Vedi anche: p3845

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p3847[0...n] Caratteristica di attrito, registrazione tempo di riscaldamento / Rec car.t risc.

VECTOR_G130/G150 (n/M)

Modificabile: T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 2
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** DDS, p0180	**Schema logico:** 7010
Gruppo Par.: Funzioni	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: REL	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
0.000 [s]	3600.000 [s]	0.000 [s]

Descrizione: Impostazione del tempo di riscaldamento.

Nella registrazione automatica il numero di giri massimo impostato (p3829) viene raggiunto e mantenuto per questo tempo. Dopodiché inizia la misura del numero di giri massimo.

Dipendenza: Vedi anche: p3829, p3845

p3860 Numero di Braking Module per i moduli collegati in parallelo / BM visual.cir.par.

B_INF (Brk Mod est)

Modificabile: C2(2)	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: Unsigned8	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 9951
Gruppo Par.: Convertitore	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
1	8	1

Descrizione: Impostazione del numero dei Braking Module collegati in parallelo in un circuito intermedio.

Nota: Il parametro è scrivibile solo se l'alimentazione si trova nella modalità di messa in servizio (p0010 = 2).

r3861.0...7 BO: Blocco/tacitazione Braking Module / Bloc./tacit. BM

B_INF (Brk Mod est)

Modificabile: -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: Unsigned32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 9951
Gruppo Par.: Comandi	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
-	-	-

Descrizione: Segnale per il comando del morsetto X21.1 "Blocco/tacitazione" sul Braking Module.

Questa uscita binettore serve come sorgente del segnale per l'interconnessione su un'uscita digitale.

L'uscita digitale deve essere cablata con il morsetto X21.1 del rispettivo Braking Module per la forma costruttiva "booksize" e con il morsetto X21.3 del rispettivo Braking Module per la forma costruttiva "chassis".

Campo di bit:

Bit	Nome del segnale	Segnale 1	Segnale 0	FP
00	Blocco/tacitazione Braking Module 1	High	Low	-
01	Blocco/tacitazione Braking Module 2	High	Low	-
02	Blocco/tacitazione Braking Module 3	High	Low	-
03	Blocco/tacitazione Braking Module 4	High	Low	-
04	Blocco/tacitazione Braking Module 5	High	Low	-
05	Blocco/tacitazione Braking Module 6	High	Low	-
06	Blocco/tacitazione Braking Module 7	High	Low	-
07	Blocco/tacitazione Braking Module 8	High	Low	-

Avvertenza:

Verificare che l'interconnessione delle uscite binettore BO: r3861.n o il cablaggio delle rispettive uscite digitali siano corretti.

In caso di interconnessione/cablaggio errati, se si verifica un'anomalia del Braking Module il software potrebbe interconnettere un'altra funzionalità tramite le uscite binettore BO: r3861.n.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p3862 Tempo ritardo scaricam. rapido circuito interm. Braking Module / t_rit scar. CI BM

B_INF (Brk Mod est)

Modificabile: C1(3), T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: Unsigned32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 9951
Gruppo Par.: Comunicazione	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
500 [ms]	4294967295 [ms]	1000 [ms]

Descrizione: Impostazione del tempo di ritardo per l'attivazione dello scaricamento rapido del circuito intermedio.

Dipendenza: Vedi anche: p3863, r3864

Nota: Lo scaricamento rapido del circuito intermedio è possibile nella forma costruttiva "Booksize". Con la forma costruttiva "Chassis" questa funzione non viene supportata.

p3863 BI: Attivazione scaricam. rapido circuito interm. Braking Module / BM scar. CI.att

B_INF (Brk Mod est)

Modificabile: T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: Unsigned32 / Binary	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 9951
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'attivazione dello scaricamento rapido del circuito intermedio.

Lo scaricamento rapido del circuito intermedio avviene con il tempo di ritardo (p3862) nelle seguenti condizioni:

- BI: p3863 = segnale 1.
- Il contattore di rete esterno è aperto tramite r0863.1 "Comandare contattore".

Lo scaricamento rapido del circuito intermedio viene interrotto con le seguenti condizioni:

- BI: p3863 = segnale 0.
- Comando ON dell'alimentatore.

Raccomand.: Lo scaricamento rapido del circuito intermedio dovrebbe essere attivato soltanto se è presente un contattore di rete esterno correttamente interconnesso (r0863.1, p0860). Se lo scaricamento rapido del circuito intermedio non viene attivato insieme ad un contattore di rete esterno, durante la precarica possono verificarsi delle anomalie (ad es. F30027).

Dipendenza: Vedi anche: r3864

Vedi anche: F30027

Nota: Lo scaricamento rapido del circuito intermedio è possibile nella forma costruttiva "Booksize". Con la forma costruttiva "Chassis" questa funzione non viene supportata.

r3864.0...7 BO: Scaricam. rapido circuito intermedio Braking Module / BM Scaric.circ.int

B_INF (Brk Mod est)

Modificabile: -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: Unsigned32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 9951
Gruppo Par.: Comandi	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
-	-	-

Descrizione: Segnale per il comando del morsetto X21.2 "Scaricamento rapido circuito intermedio" sul Braking Module.

Questa uscita binettore serve come sorgente del segnale per l'interconnessione su un'uscita digitale. L'uscita digitale deve essere cablata sul morsetto X21.2 del rispettivo Braking Module.

Campo di bit:

Bit	Nome del segnale	Segnale 1	Segnale 0	FP
00	Scaricamento rapido Braking Module 1	High	Low	-
01	Scaricamento rapido Braking Module 2	High	Low	-
02	Scaricamento rapido Braking Module 3	High	Low	-
03	Scaricamento rapido Braking Module 4	High	Low	-
04	Scaricamento rapido Braking Module 5	High	Low	-
05	Scaricamento rapido Braking Module 6	High	Low	-
06	Scaricamento rapido Braking Module 7	High	Low	-
07	Scaricamento rapido Braking Module 8	High	Low	-

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Dipendenza: Vedi anche: p3863
Vedi anche: F30027

Avvertenza: Verificare che l'interconnessione delle uscite binettore BO: p3864.n o il cablaggio delle rispettive uscite digitali siano corretti.
In caso di interconnessione/cablaggio errati, se vi è uno scaricamento rapido del circuito intermedio attivo il software potrebbe, tramite le uscite binettore BO: p3864.n, interconnettere un'altra funzionalità o continuare a comandare lo scaricamento rapido del circuito intermedio anche con il contattore di rete chiuso.

Nota: Lo scaricamento rapido del circuito intermedio è possibile nella forma costruttiva "Booksize". Con la forma costruttiva "Chassis" questa funzione non viene supportata.

p3865[0...7] BI: Preallarme disinserzione I*t Braking Module / Disinserz. I*t BM

B_INF (Brk Mod est)

Modificabile: T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: Unsigned32 / Binary	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 9951
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 "Preallarme disinserzione I*t" (X21.3) del Braking Module.
BI: p3865[0...7] = segnale 0 --> nessun preallarme disinserzione I*t
BI: p3865[0...7] = segnale 1 --> preallarme disinserzione I*t (A06901)

Dipendenza: Vedi anche: A06901

Nota: Il preallarme disinserzione I*t è possibile solo con la forma costruttiva "Booksize". Con la forma costruttiva "Chassis" questa funzione non viene supportata.

p3866[0...7] BI: Anomalia del Braking Module / Anomalia BM

B_INF (Brk Mod est)

Modificabile: T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: Unsigned32 / Binary	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 9951
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 "Anomalia" del Braking Module (X21.4 per la forma costruttiva "booksize" o X21.3 per la forma costruttiva "chassis") .
BI: p3866[0...7] = segnale 0 --> anomalia (A06900)
BI: p3866[0...7] = segnale 1 --> nessuna anomalia
Con il segnale 1 viene eseguita automaticamente una tacitazione tramite BO: r3861 in un intervallo di tempo determinato.

Dipendenza: Vedi anche: A06900

p3900 Conclusione messa in servizio rapida / Fine IBN rapida

B_INF

Modificabile: C2(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	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. Vengono quindi ripristinate le interconnessioni della selezione telegrammi PROFIBUS PZD (p0922) e le interconnessioni tramite p0700 e vengono calcolati tutti i parametri dipendenti da filtro e regolazione (conformemente a p0340 = 1).
p3900 = 2 contiene il ripristino delle interconnessioni della selezione telegrammi PROFIBUS PZD (p0922) e le interconnessioni tramite p0700, nonché i calcoli conformemente a p0340 = 1.
p3900 = 3 implica solo la fine della messa in servizio rapida.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Valore:
0: Nessuna parametrizzazione rapida
1: Parametrizzazione rapida dopo reset parametri
2: Parametr. rapida (solo) per param. regol. e reset per param.BICO
3: Conclusione messa in servizio rapida

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.

p3900 Conclusione messa in servizio rapida / Fine IBN rapida

VECTOR_G130/G150

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, p0362 ... p0369, p0391 ... p0393, p0604, p0605, p0626 ... p0628.

per motori sincroni p0326, p0327, p0352, p0353, p0391 ... p0393, p0604, p0605.

p3901[0...n] Parte di potenza, calibrazione offset Vdc EEPROM / LT EEPROM Vdc_Offs

B_INF, VECTOR_G130/G150

Modificabile: C1, C2(1), T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** PDS, p0120	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: -	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
-40.0 [V]	40.0 [V]	0.0 [V]

Descrizione: Tensione differenziale per la calibrazione dell'offset per la misura della tensione del circuito intermedio.

Dipendenza: Vedi anche: r0192, p0212

Cautela: Un utilizzo improprio della calibrazione può provocare effetti negativi sulla regolazione. Il parametro influenza il riconoscimento delle sovratensioni e delle sottotensioni.

Nota: I parametri immessi vengono direttamente memorizzati nel componente DRIVE-CLiQ interessato.

Il parametro influisce solo sulle parti di potenza booksize, se sono impostati r0192 bit 22 e p0212 bit 0.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

r3925[0...n] Segnalazione di fine, identificazioni / Visual.fine ident.

VECTOR_G130/G150

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	-
10	Parametrizzaz. automatica solo per controllo V/f (r0108.2 = 0)	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, parola di comando / STW IDmot

VECTOR_G130/G150

Modificabile: -	**Calcolato:** CALC_MOD_ALL	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: Unsigned16	**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: Elementi correttamente completati dell'ultima identificazione dati motore eseguita.

Campo di bit:

Bit	Nome del segnale	Segnale 1	Segnale 0	FP
00	Stima induttanza statore, nessuna misura	Sì	No	-
01	Regolazione corrente con regolatore aperiodico	Sì	No	-
02	Stima costante tempo rotore, nessuna misura	Sì	No	-
03	Stima induttanza dispersione, nessuna misura	Sì	No	-
04	Attivare identificazione dinamica dell'induttanza di dispersione	Sì	No	-
05	Determinazione Tr e valutazione Lsig nell'intervallo di tempo	Sì	No	-
06	Attivare lo smorzamento delle oscillazioni	Sì	No	-
07	Disattivare il riconoscimento oscillazione	Sì	No	-
11	Disattivare misurazione impulsi Lq Ld	Sì	No	-
12	Disattivazione misura resistenza rotore Rr	Sì	No	-
14	Disattivazione misura del tempo di interdizione valvole	Sì	No	-
15	Misura solo resist. statorica, errori tens. valvole, tempo morto	Sì	No	-

Dipendenza: Vedi anche: r3925

Nota: Il parametro è una copia di p1909.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

r3928[0...n] Configurazione misura in rotazione / Config. mis. rot.

VECTOR_G130/G150 (n/M)

Modificabile: - **Calcolato:** CALC_MOD_ALL **Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: Unsigned16 **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	Test enc. attivo	Sì	No	-
01	Identificazione caratteristica di saturazione	Sì	No	-
02	Identificazione momento di inerzia	Sì	No	-
03	Ricalcolo dei parametri regolatore numero di giri	Sì	No	-
04	Ottimizzazione regolatore numero di giri (test di oscillazione)	Sì	No	-
05	Identif. induttanza di dispers. q (per l'adattam. regol. corr.)	Sì	No	-

Dipendenza: Vedi anche: r3925

Nota: Il parametro è una copia di p1959.

p3950 Parametri service / Par Service

CU_G_G130DP, CU_G_G130PN, CU_G_G150DP, CU_G_G150PN

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.

r3974 Apparecchio di azionamento, parola di stato / App. azionam. ZSW

CU_G_G130DP, CU_G_G130PN, CU_G_G150DP, CU_G_G150PN

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	-

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

r3977 Contatore BICO topologia / Contat. BICO topol

CU_G_G130DP, CU_G_G130PN, CU_G_G150DP, CU_G_G150PN

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, r3979

r3978 Cont. BICO app. / Cont. BICO app.

CU_G_G130DP, CU_G_G130PN, CU_G_G150DP, CU_G_G150PN

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.

r3979 Contatore BICO oggetto azionamento / Contatore BICO DO

B_INF, ENCODER, HUB, TB30, TM31, TM54F_MA, TM54F_SL, VECTOR_G130/G150

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 oggetto di azionamento.
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.

p3985 Priorità di comando, selezione modalità / Sel. modo PcCtrl

B_INF, VECTOR_G130/G150

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.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

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

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:
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_G_G130DP, CU_G_G130PN, CU_G_G150DP, CU_G_G150PN

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
101: Attesa impostazione topologia
110: Crea istanza Control Unit Basis
111: Inserimento dell'oggetto di azionamento
112: Rimuovi oggetto di azionamento
113: Modifica del numero dell'oggetto di azionamento
114: Modifica del numero di componente
115: Download di parametri tramite software di messa in servizio
117: Rimozione componente
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
350: Determina tipo di azionamento

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

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.

r3996 Stato di blocco scrittura parametri / St.bl.scritt.par.

Tutti gli oggetti	**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: Indica se la scrittura dei parametri è bloccata
r3996 = 0:
La scrittura dei parametri non è bloccata.
0 < r3996 < 100:
La scrittura dei parametri è bloccata. Il valore indica l'avanzamento dei calcoli.

r3998 Prima messa in servizio alimentatore / Prima MIS aliment

B_INF	**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**
	0	65535	-

Descrizione: Indica se è necessario eseguire la prima messa in servizio dell'alimentatore.
0 = Sì
2 = No

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

r3998[0...n] Prima messa in servizio dell'azionamento / Prima MIS azion

VECTOR_G130/G150

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

r4021 TB30 Ingressi digitali, valore attuale morsetti / TB30 DI val.att.

TB30

Modificabile: -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 2
Tipo di dati: Unsigned32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 9100
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 (p4095.x = 1) alla modalità morsetti (p4095.x = 0), l'effettivo segnale d'ingresso sul morsetto DI x.

Campo di bit:

Bit	Nome del segnale	Segnale 1	Segnale 0	FP
00	DI 0 (X481.1)	High	Low	-
01	DI 1 (X481.2)	High	Low	-
02	DI 2 (X481.3)	High	Low	-
03	DI 3 (X481.4)	High	Low	-

Nota: DI: Digital Input (ingresso digitale)

r4021 TM31 Ingressi digitali, valore attuale morsetti / TM31 Val.att.DI

TM31

Modificabile: -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 2
Tipo di dati: Unsigned32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 1840, 9550, 9552, 9560, 9562
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 (p4095.x = 1) alla modalità morsetti (p4095.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 (X520.1)	High	Low	-
01	DI 1 (X520.2)	High	Low	-
02	DI 2 (X520.3)	High	Low	-
03	DI 3 (X520.4)	High	Low	-
04	DI 4 (X530.1)	High	Low	-
05	DI 5 (X530.2)	High	Low	-
06	DI 6 (X530.3)	High	Low	-
07	DI 7 (X530.4)	High	Low	-
08	DI/DO 8 (X541.2)	High	Low	-
09	DI/DO 9 (X541.3)	High	Low	-
10	DI/DO 10 (X541.4)	High	Low	-
11	DI/DO 11 (X541.5)	High	Low	-

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Nota: Quando un DI/DO è parametrizzato come uscita (p4028.x = 1), viene visualizzato r4021.x = 0.
DI: Digital Input (ingresso digitale)
DI/DO: Bidirectional Digital Input/Output (ingresso/uscita digitale bidirezionale)

r4022.0...3 CO/BO: TB30 Ingressi digitali, stato / TB30 DI stato

TB30

Modificabile: -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 1
Tipo di dati: Unsigned32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 1790, 9100
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 del Terminal Board 30 (TB30).

Campo di bit:

Bit	Nome del segnale	Segnale 1	Segnale 0	FP
00	DI 0 (X481.1)	High	Low	-
01	DI 1 (X481.2)	High	Low	-
02	DI 2 (X481.3)	High	Low	-
03	DI 3 (X481.4)	High	Low	-

Dipendenza: Vedi anche: r4023

Nota: DI: Digital Input (ingresso digitale)

r4022.0...11 CO/BO: TM31 Ingressi digitali, stato / TM31 Stato DI

TM31

Modificabile: -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 1
Tipo di dati: Unsigned32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 1840, 9550, 9552, 9560, 9562
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 del Terminal Module 31 (TM31).

Campo di bit:

Bit	Nome del segnale	Segnale 1	Segnale 0	FP
00	DI 0 (X520.1)	High	Low	-
01	DI 1 (X520.2)	High	Low	-
02	DI 2 (X520.3)	High	Low	-
03	DI 3 (X520.4)	High	Low	-
04	DI 4 (X530.1)	High	Low	-
05	DI 5 (X530.2)	High	Low	-
06	DI 6 (X530.3)	High	Low	-
07	DI 7 (X530.4)	High	Low	-
08	DI/DO 8 (X541.2)	High	Low	-
09	DI/DO 9 (X541.3)	High	Low	-
10	DI/DO 10 (X541.4)	High	Low	-
11	DI/DO 11 (X541.5)	High	Low	-

Dipendenza: Vedi anche: r4023

Nota: DI: Digital Input (ingresso digitale)
DI/DO: Bidirectional Digital Input/Output (ingresso/uscita digitale bidirezionale)

r4023.0...3 BO: TB30 Ingressi digitali, stato invertito / TB30 DI inv.stato

TB30

Modificabile: -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 1
Tipo di dati: Unsigned32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 1790, 9100
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 del Terminal Board 30 (TB30).

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Campo di bit:

Bit	Nome del segnale	Segnale 1	Segnale 0	FP
00	DI 0 (X481.1)	High	Low	-
01	DI 1 (X481.2)	High	Low	-
02	DI 2 (X481.3)	High	Low	-
03	DI 3 (X481.4)	High	Low	-

Dipendenza: Vedi anche: r4022

Nota: DI: Digital Input (ingresso digitale)

r4023.0...11 CO/BO: TM31 Ingressi digitali, stato invertito / TM31 Inv stato DI

TM31

Modificabile: - **Calcolato:** - **Livello di accesso:** 1

Tipo di dati: Unsigned32 **Indice dinamico:** - **Schema logico:** 1840, 9550, 9552, 9560, 9562

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 del Terminal Module 31 (TM31).

Campo di bit:

Bit	Nome del segnale	Segnale 1	Segnale 0	FP
00	DI 0 (X520.1)	High	Low	-
01	DI 1 (X520.2)	High	Low	-
02	DI 2 (X520.3)	High	Low	-
03	DI 3 (X520.4)	High	Low	-
04	DI 4 (X530.1)	High	Low	-
05	DI 5 (X530.2)	High	Low	-
06	DI 6 (X530.3)	High	Low	-
07	DI 7 (X530.4)	High	Low	-
08	DI/DO 8 (X541.2)	High	Low	-
09	DI/DO 9 (X541.3)	High	Low	-
10	DI/DO 10 (X541.4)	High	Low	-
11	DI/DO 11 (X541.5)	High	Low	-

Dipendenza: Vedi anche: r4022

Nota: DI: Digital Input (ingresso digitale)

DI/DO: Bidirectional Digital Input/Output (ingresso/uscita digitale bidirezionale)

p4028 TM31 Impostare ingresso o uscita / TM31 DI o DO

TM31

Modificabile: T **Calcolato:** - **Livello di accesso:** 1

Tipo di dati: Unsigned32 **Indice dinamico:** - **Schema logico:** 1840, 9560, 9562

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 sul Terminal Module 31 (TM31) come ingresso o uscita.

Campo di bit:

Bit	Nome del segnale	Segnale 1	Segnale 0	FP
08	DI/DO 8 (X541.2)	Uscita	Ingresso	-
09	DI/DO 9 (X541.3)	Uscita	Ingresso	-
10	DI/DO 10 (X541.4)	Uscita	Ingresso	-
11	DI/DO 11 (X541.5)	Uscita	Ingresso	-

Nota: DI/DO: Bidirectional Digital Input/Output (ingresso/uscita digitale bidirezionale)

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p4030 BI: TB30 Sorgente del segnale per morsetto DO 0 / TB30 S_s DO 0

TB30	**Modificabile:** U, T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 1
	Tipo di dati: Unsigned32 / Binary	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 1790, 9102
	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'uscita digitale DO 0 (X481.5) del Terminal Board 30 (TB30).

Nota: DO: Digital Output (uscita digitale)

p4030 BI: TM31 Sorgente del segnale per morsetto DO 0 / TM31 S_segn DO 0

TM31	**Modificabile:** U, T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 1
	Tipo di dati: Unsigned32 / Binary	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 1840, 9556
	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'uscita analogica DO 0 (X542.1, X542.2, X542.3) del Terminal Module 31 (TM31).

L'uscita digitale 0 di TM31 è un'uscita a relè.

Se il segnale all'ingresso binettore p4030 è Low, il morsetto COM 0 (X542.2) viene collegato a NC 0 (X542.1). Questo collegamento coincide anche con la posizione di riposo meccanica del relè.

Se il segnale all'ingresso binettore p4030 è High, il morsetto COM 0 (X542.2) viene collegato a NO 0 (X542.3).

Nota: DO: Digital Output (uscita digitale)

NC: Normally Closed contact (contatto normalmente chiuso)

NO: Normally Open contact (contatto normalmente aperto)

p4031 BI: TB30 Sorgente del segnale per morsetto DO 1 / TB30 S_s DO 1

TB30	**Modificabile:** U, T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 1
	Tipo di dati: Unsigned32 / Binary	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 9102
	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 1 (X481.6) del Terminal Board 30 (TB30).

Nota: DO: Digital Output (uscita digitale)

p4031 BI: TM31 Sorgente del segnale per morsetto DO 1 / TM31 S_segn DO 1

TM31	**Modificabile:** U, T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 1
	Tipo di dati: Unsigned32 / Binary	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 1840, 9556
	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'uscita analogica DO 1 (X542.4, X542.5, X542.6) del Terminal Module 31 (TM31).

L'uscita digitale 1 di TM31 è un'uscita a relè.

Se il segnale all'ingresso binettore p4031 è Low, il morsetto COM 1 (X542.5) viene collegato a NC 1 (X542.4). Questo collegamento coincide anche con la posizione di riposo meccanica del relè.

Se il segnale all'ingresso binettore p4031 è High, il morsetto COM 1 (X542.5) viene collegato a NO 1 (X542.6).

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Nota: DO: Digital Output (uscita digitale)
NC: Normally Closed contact (contatto normalmente chiuso)
NO: Normally Open contact (contatto normalmente aperto)

p4032 BI: TB30 Sorgente del segnale per morsetto DO 2 / TB30 S_s DO 2

TB30

Modificabile: U, T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 1
Tipo di dati: Unsigned32 / Binary	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 9102
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 2 (X481.7) del Terminal Board 30 (TB30).
Nota: DO: Digital Output (uscita digitale)

p4033 BI: TB30 Sorgente del segnale per morsetto DO 3 / TB30 S_s DO 3

TB30

Modificabile: U, T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 1
Tipo di dati: Unsigned32 / Binary	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 1790, 9102
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 3 (X481.8) del Terminal Board 30 (TB30).
Nota: DO: Digital Output (uscita digitale)

p4038 BI: TM31 Sorgente del segnale per morsetto DI/DO 8 / TM31 S_s DI/DO 8

TM31

Modificabile: U, T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 1
Tipo di dati: Unsigned32 / Binary	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 1840, 9560
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 (X541.2) del Terminal Module 31 (TM31).
Nota: Presupposto: il DI/DO deve essere impostato come uscita (p4028.8 = 1).
DI/DO: Bidirectional Digital Input/Output (ingresso/uscita digitale bidirezionale)

p4039 BI: TM31 Sorgente del segnale per morsetto DI/DO 9 / TM31 S_s DI/DO 9

TM31

Modificabile: U, T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 1
Tipo di dati: Unsigned32 / Binary	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 9560
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 (X541.3) del Terminal Module 31 (TM31).
Nota: Presupposto: il DI/DO deve essere impostato come uscita (p4028.9 = 1).
DI/DO: Bidirectional Digital Input/Output (ingresso/uscita digitale bidirezionale)

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p4040 BI: TM31 Sorgente del segnale per morsetto DI/DO 10 / TM31 S_s DI/DO 10

TM31	**Modificabile:** U, T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 1
	Tipo di dati: Unsigned32 / Binary	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 9562
	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 (X541.4) del Terminal Module 31 (TM31).

Nota: Presupposto: il DI/DO deve essere impostato come uscita (p4028.10 = 1).
DI/DO: Bidirectional Digital Input/Output (ingresso/uscita digitale bidirezionale)

p4041 BI: TM31 Sorgente del segnale per morsetto DI/DO 11 / TM31 S_s DI/DO 11

TM31	**Modificabile:** U, T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 1
	Tipo di dati: Unsigned32 / Binary	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 1840, 9562
	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 (X541.5) del Terminal Module 31 (TM31).

Nota: Presupposto: il DI/DO deve essere impostato come uscita (p4028.11 = 1).
DI/DO: Bidirectional Digital Input/Output (ingresso/uscita digitale bidirezionale)

p4046 TM31 Uscite digitali, corrente limite / TM31 Corr. lim. DO

TM31	**Modificabile:** T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 2
	Tipo di dati: Integer16	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 9560
	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: Impostazione del valore limite per la corrente totale di uscita dei morsetti X541.1, X541.2, X541.3 e X541.4 (DI/DO 8 ... 11) del Terminal Module 31 (TM31).

Valore:
0: 0.1 A Limite corrente complessiva DI/DO 8 ... 11
1: 1.0 A Limite corrente complessiva DI/DO 8 ... 11

Dipendenza: Vedi anche: p4028

Avvertenza: A causa della limitazione della somma delle correnti di uscita dei morsetti X541.1, X541.2, X541.3 e X541.4 è possibile generare una sovracorrente o un cortocircuito in uno dei morsetti di uscita anche per l'interruzione del segnale di altri morsetti.

r4047 TB30 Uscite digitali, stato / TB30 Stato DO

TB30	**Modificabile:** -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 1
	Tipo di dati: Unsigned32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 9102
	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 del Terminal Board 30 (TB30).

Campo di bit:

Bit	Nome del segnale	Segnale 1	Segnale 0	FP
00	DO 0 (X481.5)	High	Low	-
01	DO 1 (X481.6)	High	Low	-
02	DO 2 (X481.7)	High	Low	-
03	DO 3 (X481.8)	High	Low	-

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Nota: Viene considerata l'inversione tramite p4048.
DO: Digital Output (uscita digitale)

r4047 TM31 Uscite digitali, stato / ?TM31 Stato DO

TM31

Modificabile: -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 1
Tipo di dati: Unsigned32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 9556, 9560, 9562
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 del Terminal Module 31 (TM31).

Campo di bit:

Bit	Nome del segnale	Segnale 1	Segnale 0	FP
00	DO 0 (X542.1 - 3)	High	Low	-
01	DO 1 (X542.4 - 6)	High	Low	-
08	DI/DO 8 (X541.2)	High	Low	-
09	DI/DO 9 (X541.3)	High	Low	-
10	DI/DO 10 (X541.4)	High	Low	-
11	DI/DO 11 (X541.5)	High	Low	-

Nota: Viene considerata l'inversione tramite p4048.
L'impostazione di DI/DO come ingresso o uscita non ha alcun significato (p4028).
DO: Digital Output (uscita digitale)
DI/DO: Bidirectional Digital Input/Output (ingresso/uscita digitale bidirezionale)

p4048 TB30 Invertire uscite digitali / TB30 DO inv

TB30

Modificabile: U, T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 1
Tipo di dati: Unsigned32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 9102
Gruppo Par.: Comandi	**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 segnali sulle uscite digitali del Terminal Board 30 (TB30).

Campo di bit:

Bit	Nome del segnale	Segnale 1	Segnale 0	FP
00	DO 0 (X481.5)	Invertito	Non invertito	-
01	DO 1 (X481.6)	Invertito	Non invertito	-
02	DO 2 (X481.7)	Invertito	Non invertito	-
03	DO 3 (X481.8)	Invertito	Non invertito	-

Nota: DO: Digital Output (uscita digitale)

p4048 TM31 Invertire uscite digitali / TM31 Inv DO

TM31

Modificabile: U, T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 1
Tipo di dati: Unsigned32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 9556, 9560, 9562
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 per l'inversione dei segnali sulle uscite digitali del Terminal Module 31 (TM31).

Campo di bit:

Bit	Nome del segnale	Segnale 1	Segnale 0	FP
00	DO 0 (X542.1 - 3)	Invertito	Non invertito	-
01	DO 1 (X542.4 - 6)	Invertito	Non invertito	-
08	DI/DO 8 (X541.2)	Invertito	Non invertito	-
09	DI/DO 9 (X541.3)	Invertito	Non invertito	-
10	DI/DO 10 (X541.4)	Invertito	Non invertito	-
11	DI/DO 11 (X541.5)	Invertito	Non invertito	-

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Nota: DO: Digital Output (uscita digitale)
DI/DO: Bidirectional Digital Input/Output (ingresso/uscita digitale bidirezionale)

r4052[0...1] CO: TB30 Ingressi analogici, tensione di ingresso attuale / TB30 AI U_ingr

TB30

Modificabile: -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 1
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 9104
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 d'ingresso sugli ingressi analogici del Terminal Board 30 (TB30).
Nota:
Per p4056[x] = 3 (ingresso di corrente unipolare sorvegliato (+4 mA ... +20 mA)) vale:
Una corrente inferiore a 4 mA non viene visualizzata in r4052[x], bensì viene emesso r4052[x] = 4 mA.

Indice: [0] = AI 0 (X482.1/X482.2)
[1] = AI 1 (X482.3/X482.4)

Nota: AI: Analog Input (ingresso analogico)

r4052[0...1] CO: TM31 Ingressi analogici, tensione/corrente di ingresso attuale / TM31 AI U/I_ing

TM31

Modificabile: -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 1
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 9566, 9568
Gruppo Par.: Morsetti	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
-	-	-

Descrizione: Visualizzazione della tensione attuale d'ingresso in V con impostazione come ingresso di tensione.
Visualizzazione della corrente attuale d'ingresso in mA con impostazione come ingresso di corrente e resistenza di carico inserita.

Indice: [0] = AI 0 (X521.1/X521.2, S5.0)
[1] = AI 1 (X521.3/X521.4, S5.1)

Dipendenza: Il tipo di ingresso analogico AI x (ingresso di tensione o corrente) viene impostato tramite p4056.
Vedi anche: r4056, p4056

Nota: AI: Analog Input (ingresso analogico)

p4053[0...1] TB30 Ingressi analogici, costante di tempo di livellamento / TB30 AI T_livell.

TB30

Modificabile: U, T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 1
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 9104
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 di tempo di livellamento del filtro passa-basso 1. Ordinamento per gli ingressi analogici del Terminal Board 30 (TB30).

Indice: [0] = AI 0 (X482.1/X482.2)
[1] = AI 1 (X482.3/X482.4)

Nota: AI: Analog Input (ingresso analogico)

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p4053[0...1] TM31 Ingressi analogici, costante di tempo di livellamento / TM31 Stabiliz.T AI

TM31	**Modificabile:** U, T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 1
	Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 9566, 9568
	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 di tempo di livellamento del filtro passa-basso 1. Ordinamento per gli ingressi analogici del Terminal Module 31 (TM31).

Indice: [0] = AI 0 (X521.1/X521.2, S5.0)
[1] = AI 1 (X521.3/X521.4, S5.1)

Nota: AI: Analog Input (ingresso analogico)

r4055[0...1] CO: TB30 Ingressi analogici, valore attuale in percentuale / TB30 AI val in %

TB30	**Modificabile:** -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 1
	Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 1790, 9104
	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 d'ingresso attuale relativo per gli ingressi analogici del Terminal Board 30 (TB30).
I segnali, alla ulteriore interconnessione, vengono riferiti alla grandezza di riferimento p200x e p205x.

Indice: [0] = AI 0 (X482.1/X482.2)
[1] = AI 1 (X482.3/X482.4)

Nota: AI: Analog Input (ingresso analogico)

r4055[0...1] CO: TM31 Ingressi analogici, valore attuale in percentuale / TM31 AI val in %

TM31	**Modificabile:** -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 1
	Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 1840, 9566, 9568
	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 d'ingresso attuale relativo per gli ingressi analogici del Terminal Module 31 (TM31).
I segnali, alla ulteriore interconnessione, vengono riferiti alla grandezza di riferimento p200x e p205x.

Indice: [0] = AI 0 (X521.1/X521.2, S5.0)
[1] = AI 1 (X521.3/X521.4, S5.1)

Nota: AI: Analog Input (ingresso analogico)

r4056[0...1] TB30 Ingressi analogici, tipo / TB30 AI tipo

TB30	**Modificabile:** -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 1
	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**
	4	4	-

Descrizione: Visualizzazione del tipo di ingressi analogici.

Valore: 4: Ingresso bipolare tensione (-10 V ... +10 V)

Indice: [0] = AI 0 (X482.1/X482.2)
[1] = AI 1 (X482.3/X482.4)

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p4056[0...1] TM31 Ingressi analogici, tipo / TM31 Tipo AI

TM31	**Modificabile:** U, T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 1
	Tipo di dati: Integer16	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 9566, 9568
	Gruppo Par.: Morsetti	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
	Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
	Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
	0	5	4

Descrizione:
Impostazione del tipo di ingressi analogici del Terminal Module 31 (TM31).
p4056[x] = 0, 4 corrisponde a un ingresso di tensione (r4052, p4057, p4059 vengono visualizzati in V).
p4056[x] = 2, 3, 5 corrisponde a un ingresso di corrente (r4052, p4057, p4059 vengono visualizzati in mA).
Inoltre, il relativo interruttore S5 deve essere inserito.
All'ingresso della tensione, S5.1 o S5.2 va impostato sulla posizione "V".
All'ingresso della corrente, S5.1 o S5.2 va impostato sulla posizione "I" (viene collegata una resistenza di carico = 250 Ohm).

Valore:
0: Ingresso tensione unipolare (0 V ... +10 V)
2: Ingresso corrente unipolare (0 mA ... +20 mA)
3: Ingresso corrente unipolare sorvegliato (+4 mA ... +20 mA)
4: Ingresso tensione bipolare (-10 V ... +10 V)
5: Ingresso bipolare corrente (-20 mA ... +20 mA)

Indice:
[0] = AI 0 (X521.1/X521.2, S5.0)
[1] = AI 1 (X521.3/X521.4, S5.1)

Avvertenza:
La differenza di tensione massima tra i morsetti di ingresso analogici AI+, AI- e la massa del TM31 (X520.6, X530.3) non deve superare 35 V.
In caso di funzionamento con resistenza di carico inserita, la tensione tra gli ingressi differenziali AI+ e AI- non deve superare 15 V oppure la corrente impressa non deve superare 60 mA, perché altrimenti l'ingresso viene danneggiato.

Attenzione:
Per il funzionamento come ingresso di tensione, l'interruttore S500 deve essere impostato a 0 per l'ingresso interessato.
L'interruttore S500 si trova sul pannello frontale del TM31 al di sopra della morsettiera X521.

Nota:
In caso di modifica di p4056 i parametri della curva caratteristica di normazione (p4057, p4058, p4059, p4060) vengono sovrascritti con i seguenti valori di preassegnazione:
Se p4056 = 0, 4: p4057 = 0.0 V, p4058 = 0.0 %, p4059 = 10.0 V e p4060 = 100.0 %.
Se p4056 = 2, 5: p4057 = 0.0 mA, p4058 = 0.0 %, p4059 = 20.0 mA e p4060 = 100.0 %.
Se p4056 = 3: p4057 = 4.0 mA, p4058 = 0.0 %, p4059 = 20.0 mA e p4060 = 100.0 %.

p4057[0...1] TB30 Ingressi analogici, curva caratteristica valore x1 / TB30 AI carat. x1

TB30	**Modificabile:** U, T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 2
	Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 9104
	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 gli ingressi analogici del Terminal Board 30 (TB30).
La curva caratteristica di normazione per gli ingressi analogici è definita da 2 punti.
Questo parametro imposta la coordinata x (tensione d'ingresso in V) della 1ª coppia di valori della curva caratteristica.

Indice:
[0] = AI 0 (X482.1/X482.2)
[1] = AI 1 (X482.3/X482.4)

Nota:
I parametri per la curva caratteristica non hanno effetto limitante.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p4057[0...1] TM31 Ingressi analogici, curva caratteristica valore x1 / TM31 AI carat. x1

TM31	**Modificabile:** U, T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 2
	Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 9566, 9568
	Gruppo Par.: Morsetti	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
	Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
	Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
	-20.000	20.000	0.000

Descrizione: Impostazione della curva caratteristica di normazione per gli ingressi analogici del Terminal Module 31 (TM31).
La curva caratteristica di normazione per gli ingressi analogici è definita da 2 punti.
Questo parametro imposta la coordinata x (tensione d'ingresso in V o corrente d'ingresso in mA) della 1ª coppia di valori della curva caratteristica.

Indice: [0] = AI 0 (X521.1/X521.2, S5.0)
[1] = AI 1 (X521.3/X521.4, S5.1)

Dipendenza: L'unità di questo parametro (V o mA) dipende dal tipo di ingresso analogico.
Vedi anche: r4056, p4056

Attenzione: Questo parametro è sovrascritto automaticamente con la modifica del tipo di ingresso analogico (p4056).

Nota: I parametri per la curva caratteristica non hanno effetto limitante.

p4058[0...1] TB30 Ingressi analogici, curva caratteristica valore y1 / TB30 AI carat. x1

TB30	**Modificabile:** U, T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 2
	Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 9104
	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 gli ingressi analogici del Terminal Board 30 (TB30).
La curva caratteristica di normazione per gli ingressi analogici è definita da 2 punti.
Questo parametro imposta la coordinata y (valore percentuale) della 1ª coppia di valori della curva caratteristica.

Indice: [0] = AI 0 (X482.1/X482.2)
[1] = AI 1 (X482.3/X482.4)

Nota: I parametri per la curva caratteristica non hanno effetto limitante.

p4058[0...1] TM31 Ingressi analogici, curva caratteristica valore y1 / TM31 AI carat. y1

TM31	**Modificabile:** U, T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 2
	Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 9566, 9568
	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 gli ingressi analogici del Terminal Module 31 (TM31).
La curva caratteristica di normazione per gli ingressi analogici è definita da 2 punti.
Questo parametro imposta la coordinata y (valore percentuale) della 1ª coppia di valori della curva caratteristica.

Indice: [0] = AI 0 (X521.1/X521.2, S5.0)
[1] = AI 1 (X521.3/X521.4, S5.1)

Attenzione: Questo parametro è sovrascritto automaticamente con la modifica del tipo di ingresso analogico (p4056).

Nota: I parametri per la curva caratteristica non hanno effetto limitante.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p4059[0...1] TB30 Ingressi analogici, curva caratteristica valore x2 / TB30 AI carat. x2

TB30	**Modificabile:** U, T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 2
	Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 9104
	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 gli ingressi analogici del Terminal Board 30 (TB30).
La curva caratteristica di normazione per gli ingressi analogici è definita da 2 punti.
Questo parametro imposta la coordinata x (tensione d'ingresso in V) della 2ª coppia di valori della curva caratteristica.

Indice: [0] = AI 0 (X482.1/X482.2)
[1] = AI 1 (X482.3/X482.4)

Nota: I parametri per la curva caratteristica non hanno effetto limitante.

p4059[0...1] TM31 Ingressi analogici, curva caratteristica valore x2 / TM31 AI carat. x2

TM31	**Modificabile:** U, T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 2
	Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 9566, 9568
	Gruppo Par.: Morsetti	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
	Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
	Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
	-20.000	20.000	10.000

Descrizione: Impostazione della curva caratteristica di normazione per gli ingressi analogici del Terminal Module 31 (TM31).
La curva caratteristica di normazione per gli ingressi analogici è definita da 2 punti.
Questo parametro imposta la coordinata x (tensione d'ingresso in V o corrente d'ingresso in mA) della 2ª coppia di valori della curva caratteristica.

Indice: [0] = AI 0 (X521.1/X521.2, S5.0)
[1] = AI 1 (X521.3/X521.4, S5.1)

Dipendenza: L'unità di questo parametro (V o mA) dipende dal tipo di ingresso analogico.
Vedi anche: r4056, p4056

Attenzione: Questo parametro è sovrascritto automaticamente con la modifica del tipo di ingresso analogico (p4056).

Nota: I parametri per la curva caratteristica non hanno effetto limitante.

p4060[0...1] TB30 Ingressi analogici, curva caratteristica valore y2 / TB30 AI carat. x2

TB30	**Modificabile:** U, T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 2
	Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 9104
	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 gli ingressi analogici del Terminal Board 30 (TB30).
La curva caratteristica di normazione per gli ingressi analogici è definita da 2 punti.
Questo parametro imposta la coordinata y (valore percentuale) della 2ª coppia di valori della curva caratteristica.

Indice: [0] = AI 0 (X482.1/X482.2)
[1] = AI 1 (X482.3/X482.4)

Nota: I parametri per la curva caratteristica non hanno effetto limitante.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p4060[0...1] TM31 Ingressi analogici, curva caratteristica valore y2 / TM31 AI carat. y2

TM31	**Modificabile:** U, T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 2
	Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 9566, 9568
	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 gli ingressi analogici del Terminal Module 31 (TM31).
La curva caratteristica di normazione per gli ingressi analogici è definita da 2 punti.
Questo parametro imposta la coordinata y (valore percentuale) della 2ª coppia di valori della curva caratteristica.

Indice: [0] = AI 0 (X521.1/X521.2, S5.0)
[1] = AI 1 (X521.3/X521.4, S5.1)

Attenzione: Questo parametro è sovrascritto automaticamente con la modifica del tipo di ingresso analogico (p4056).

Nota: I parametri per la curva caratteristica non hanno effetto limitante.

p4061[0...1] TM31 Ingressi anal., sorvegl. rottura condutt., soglia interv. / TM31 Sog.rott.cond

TM31	**Modificabile:** U, T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 2
	Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 9566, 9568
	Gruppo Par.: Morsetti	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
	Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
	Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
	0.00 [mA]	20.00 [mA]	2.00 [mA]

Descrizione: Impostazione della soglia di intervento per la sorveglianza rottura conduttore degli ingressi analogici del Terminal Module 31 (TM31).

Indice: [0] = AI 0 (X521.1/X521.2, S5.0)
[1] = AI 1 (X521.3/X521.4, S5.1)

Dipendenza: La sorveglianza rottura conduttore è attiva con il seguente tipo d'ingresso analogico:
p4056[x] = 3 (ingresso di corrente unipolare sorvegliato (+4 mA ... +20 mA))
Vedi anche: r4056, p4056

p4062[0...1] TM31 Ingressi anal., sorvegl. rottura condutt., tempo di ritardo / TM31 t_res rott co

TM31	**Modificabile:** U, T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 2
	Tipo di dati: Unsigned16	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 9566, 9568
	Gruppo Par.: Morsetti	**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 del tempo di ritardo per la sorveglianza rottura conduttore degli ingressi analogici del Terminal Module 31 (TM31).

Indice: [0] = AI 0 (X521.1/X521.2, S5.0)
[1] = AI 1 (X521.3/X521.4, S5.1)

p4063[0...1] TB30 Ingressi analogici, offset / TB30 AI Offset

TB30	**Modificabile:** U, T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 2
	Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 9104
	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 gli ingressi analogici del Terminal Board 30 (TB30).
L'offset viene aggiunto al segnale d'ingresso prima della curva caratteristica di normazione.

Indice: [0] = AI 0 (X482.1/X482.2)
[1] = AI 1 (X482.3/X482.4)

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p4063[0...1] TM31 Ingressi analogici, offset / TM31 AI, offset

TM31	**Modificabile:** U, T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 2
	Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 9566, 9568
	Gruppo Par.: Morsetti	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
	Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
	Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
	-20.000	20.000	0.000

Descrizione: Impostazione dell'offset per gli ingressi analogici del Terminal Module 31 (TM31).
L'offset viene aggiunto al segnale d'ingresso prima della curva caratteristica di normazione.

Indice: [0] = AI 0 (X521.1/X521.2, S5.0)
[1] = AI 1 (X521.3/X521.4, S5.1)

p4066[0...1] TB30 Ingressi analogici, attivare generazione del valore / TB30 AI ent. att.

TB30	**Modificabile:** U, T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
	Tipo di dati: Integer16	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 9104
	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 generazione del valore per i segnali di ingresso analogici del Terminal Board 30 (TB30).

Valore:
0: Nessuna formazione di valore
1: Formazione del valore attivata

Indice: [0] = AI 0 (X482.1/X482.2)
[1] = AI 1 (X482.3/X482.4)

p4066[0...1] TM31 Ingressi analogici, attivare generazione del valore / TM31 Ent.att.AI

TM31	**Modificabile:** U, T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
	Tipo di dati: Integer16	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 9566, 9568
	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 generazione del valore per i segnali di ingresso analogici del Terminal Module 31 (TM31).

Valore:
0: Nessuna formazione di valore
1: Formazione del valore attivata

Indice: [0] = AI 0 (X521.1/X521.2, S5.0)
[1] = AI 1 (X521.3/X521.4, S5.1)

p4067[0...1] BI: TB30 Sorgente del segnale per inversione ingressi analogici / TB30 S_s inv in_an

TB30	**Modificabile:** U, T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
	Tipo di dati: Unsigned32 / Binary	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 9104
	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 dei segnali d'ingresso analogici del Terminal Board 30 (TB30).

Indice: [0] = AI 0 (X482.1/X482.2)
[1] = AI 1 (X482.3/X482.4)

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p4067[0...1] BI: TM31 Sorgente del segnale per inversione ingressi analogici / TM31 S_s inv in_an

TM31

Modificabile: U, T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: Unsigned32 / Binary	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 9566, 9568
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 dei segnali d'ingresso analogici del Terminal Module 31 (TM31).

Indice: [0] = AI 0 (X521.1/X521.2, S5.0)
[1] = AI 1 (X521.3/X521.4, S5.1)

p4068[0...1] TB30 Ingressi analogici, finestra per soppressione di rumore / TB30 AI finestra

TB30

Modificabile: U, T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 9104
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 di rumore degli ingressi analogici del Terminal Board 30 (TB30).
Le modifiche più piccole della finestra vengono soppresse.

Indice: [0] = AI 0 (X482.1/X482.2)
[1] = AI 1 (X482.3/X482.4)

Nota: AI: Analog Input (ingresso analogico)

p4068[0...1] TM31 Ingressi analogici, finestra per soppressione di rumore / TM31 finestra AI

TM31

Modificabile: U, T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 9566, 9568
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 di rumore degli ingressi analogici del Terminal Module 31 (TM31).
Le modifiche più piccole della finestra vengono soppresse.

Indice: [0] = AI 0 (X521.1/X521.2, S5.0)
[1] = AI 1 (X521.3/X521.4, S5.1)

Nota: AI: Analog Input (ingresso analogico)

p4069[0...1] BI: TB30 Ingressi analogici, sorgente del segnale per abilitazioni / TB30 AI abilit

TB30

Modificabile: U, T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: Unsigned32 / Binary	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 9104
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 degli ingressi analogici del Terminal Board 30 (TB30).

Indice: [0] = AI 0 (X482.1/X482.2)
[1] = AI 1 (X482.3/X482.4)

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p4069[0...1] BI: TM31 Ingressi analogici, sorgente del segnale per abilitazione / TM31 AI abilit.

TM31	**Modificabile:** U, T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
	Tipo di dati: Unsigned32 / Binary	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 9566, 9568
	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 degli ingressi analogici del Terminal Module 31 (TM31).

Indice:
[0] = AI 0 (X521.1/X521.2, S5.0)
[1] = AI 1 (X521.3/X521.4, S5.1)

p4071[0...1] CI: TB30 Uscite analogiche, sorgente del segnale / TB30 s.segn.AO

TB30	**Modificabile:** U, T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 1
	Tipo di dati: Unsigned32 / FloatingPoint32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 1790, 9106
	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 del segnale per le uscite analogiche del Terminal Board 30 (TB30).

Indice:
[0] = AO 0 (X482.5/X482.6)
[1] = AO 1 (X482.7/X482.8)

Nota: AO: Analog Output (uscita analogica)

p4071[0...1] CI: TM31 Uscite analogiche, sorgente del segnale / TM31 s.segn.AO

TM31	**Modificabile:** U, T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 1
	Tipo di dati: Unsigned32 / FloatingPoint32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 1840, 9572
	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 del segnale per le uscite analogiche del Terminal Module 31 (TM31).

Indice:
[0] = AO 0 (X522.1, X522.2, X522.3)
[1] = AO 1 (X522.4, X522.5, X522.6)

Nota: AO: Analog Output (uscita analogica)

r4072[0...1] TB30 Uscite analog., valore di uscita rifer. al valore attuale / TB30 AO val.usc.

TB30	**Modificabile:** -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 1
	Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 9106
	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 di uscita attuale relativo per le uscite analogiche del Terminal Board 30 (TB30).

Indice:
[0] = AO 0 (X482.5/X482.6)
[1] = AO 1 (X482.7/X482.8)

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

r4072[0...1] TM31 Uscite analog., valore di uscita rifer. al valore attuale / TM31 Val.usc.AO

TM31	**Modificabile:** -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 1
	Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 9572
	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 di uscita attuale relativo per le uscite analogiche del Terminal Module 31 (TM31).

Indice:
[0] = AO 0 (X522.1, X522.2, X522.3)
[1] = AO 1 (X522.4, X522.5, X522.6)

p4073[0...1] TB30 Uscite analogiche, costante di tempo di livellamento / TB30 AO T_livell.

TB30	**Modificabile:** U, T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 1
	Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 9106
	Gruppo Par.: Morsetti	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
	Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
	Min 0.0 [ms]	**Max** 1000.0 [ms]	**Impostazione di fabbrica** 0.0 [ms]

Descrizione: Impostazione della costante di tempo di livellamento del filtro passa-basso 1. Ordinamento per le uscite analogiche del Terminal Board 30 (TB30).

Indice:
[0] = AO 0 (X482.5/X482.6)
[1] = AO 1 (X482.7/X482.8)

p4073[0...1] TM31 Uscite analogiche, costante di tempo di livellamento / TM31 Stabiliz.T AO

TM31	**Modificabile:** U, T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 1
	Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 9572
	Gruppo Par.: Morsetti	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
	Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
	Min 0.0 [ms]	**Max** 1000.0 [ms]	**Impostazione di fabbrica** 0.0 [ms]

Descrizione: Impostazione della costante di tempo di livellamento del filtro passa-basso 1. Ordinamento per le uscite analogiche del Terminal Module 31 (TM31).

Indice:
[0] = AO 0 (X522.1, X522.2, X522.3)
[1] = AO 1 (X522.4, X522.5, X522.6)

r4074[0...1] TB30 Uscite analogiche, tensione di uscita attuale / TB30 AO U_usc.

TB30	**Modificabile:** -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 1
	Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 9106
	Gruppo Par.: Morsetti	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
	Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
	Min - [V]	**Max** - [V]	**Impostazione di fabbrica** - [V]

Descrizione: Visualizzazione della tensione attuale di uscita sulle uscite analogiche del Terminal Board 30 (TB30).

Indice:
[0] = AO 0 (X482.5/X482.6)
[1] = AO 1 (X482.7/X482.8)

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

r4074[0...1] TM31 Uscite analogiche, tensione/corrente di uscita attuale / TM31 U/I usc AO

TM31

Modificabile: -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 1
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 9572
Gruppo Par.: Morsetti	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** p2001	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
-	-	-

Descrizione: Visualizzazione della tensione attuale di uscita in V con impostazione come uscita di tensione.
Visualizzazione della corrente attuale di uscita in mA con impostazione come uscita di corrente.

Indice: [0] = AO 0 (X522.1, X522.2, X522.3)
[1] = AO 1 (X522.4, X522.5, X522.6)

Dipendenza: Il tipo di uscita analogica AI x (uscita di tensione o corrente) viene impostato tramite p4076.
Vedi anche: r4076, p4076

Nota: AO: Analog Output (uscita analogica)

p4075[0...1] TB30 Uscite analogiche, attivare generazione del valore / TB30 AO ent. att.

TB30

Modificabile: T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: Integer16	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 9106
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 generazione del valore per gli ingressi analogici del Terminal Board 30 (TB30).

Valore:
0: Nessuna formazione di valore
1: Formazione del valore attivata

Indice: [0] = AO 0 (X482.5/X482.6)
[1] = AO 1 (X482.7/X482.8)

p4075[0...1] TM31 Uscite analogiche, attivare generazione del valore / TM31 Ent.att.AO

TM31

Modificabile: T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: Integer16	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 9572
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 generazione del valore per gli ingressi analogici del Terminal Module 31 (TM31).

Valore:
0: Nessuna formazione di valore
1: Formazione del valore attivata

Indice: [0] = AO 0 (X522.1, X522.2, X522.3)
[1] = AO 1 (X522.4, X522.5, X522.6)

r4076[0...1] TB30 Tipo di uscite analogiche / TB30 AO Tipo

TB30

Modificabile: -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 1
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**
4	4	-

Descrizione: Visualizzazione del tipo di uscite analogiche del Terminal Board 30 (TB30).

Valore:
4: Uscita tensione (-10 V ... +10 V)

Indice: [0] = AO 0 (X482.5/X482.6)
[1] = AO 1 (X482.7/X482.8)

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p4076[0...1] TM31 Tipo di uscite analogiche / TM31 Tipo AO

TM31	**Modificabile:** U, T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 1
	Tipo di dati: Integer16	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 9572
	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 ingressi analogici del Terminal Module 31 (TM31).
p4076[x] = 1, 4 corrisponde a un'uscita di tensione (p4074, p4078, p4080, p4083 vengono visualizzati in V).
p4076[x] = 0, 2, 3 corrisponde a un'uscita di corrente (p4074, p4078, p4080, p4083 vengono visualizzati in mA).

Valore:
0: Uscita corrente (0 mA ... +20 mA)
1: Uscita tensione (0 V ... +10 V)
2: Uscita corrente (+4 mA ... +20 mA)
3: Uscita corrente (-20 mA ... +20 mA)
4: Uscita tensione (-10 V ... +10 V)

Indice: [0] = AO 0 (X522.1, X522.2, X522.3)
[1] = AO 1 (X522.4, X522.5, X522.6)

Dipendenza: Vedi anche: p4077, p4078, p4079, p4080

Nota: In caso di modifica di p4076 i parametri della curva caratteristica di normazione (p4077, p4078, p4079, p4080) vengono sovrascritti con i seguenti valori di preassegnazione:
Se p4076 = 0, 3: p4077 = 0.0 %, p4078 = 0.0 mA, p4079 = 100.0 % e p4080 = 20.0 mA.
Se p4076 = 1, 4: p4077 = 0.0 %, p4078 = 0.0 V, p4079 = 100.0 % e p4080 = 10.0 V.
Se p4076 = 2 vengono settati p4077 = 0.0 %, p4078 = 4.0 mA, p4079 = 100.0 % e p4080 = 20.0 mA.

p4077[0...1] TB30 Uscite analogiche, curva caratteristica valore x1 / TB30 AO caratt. x1

TB30	**Modificabile:** U, T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 2
	Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 9106
	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 le uscite analogiche del Terminal Board 30 (TB30).
La curva caratteristica di normazione per le uscite analogiche è definita da 2 punti.
Questo parametro imposta la coordinata x (valore percentuale) della 1ª coppia di valori della curva caratteristica.

Indice: [0] = AO 0 (X482.5/X482.6)
[1] = AO 1 (X482.7/X482.8)

Nota: I parametri per la curva caratteristica non hanno effetto limitante.

p4077[0...1] TM31 Uscite analogiche, curva caratteristica valore x1 / TM31 AO caratt. x1

TM31	**Modificabile:** U, T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 2
	Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 9572
	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 gli ingressi analogici del Terminal Module 31 (TM31).
La curva caratteristica di normazione per le uscite analogiche è definita da 2 punti.
Questo parametro imposta la coordinata x (valore percentuale) della 1ª coppia di valori della curva caratteristica.

Indice: [0] = AO 0 (X522.1, X522.2, X522.3)
[1] = AO 1 (X522.4, X522.5, X522.6)

Dipendenza: L'unità di questo parametro (V o mA) dipende dal tipo di ingresso analogico.
Vedi anche: r4076, p4076

Attenzione: Questo parametro è sovrascritto automaticamente con la modifica del tipo di ingresso analogico (p4076).

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Nota: Questo parametro viene sovrascritto automaticamente se viene modificato p4076 (tipo di uscite analogiche).
I parametri per la curva caratteristica non hanno effetto limitante.

p4078[0...1] TB30 Uscite analogiche, curva caratteristica valore y1 / TB30 AO carat. x1

TB30

Modificabile: U, T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 2
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 9106
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 le uscite analogiche del Terminal Board 30 (TB30).
La curva caratteristica di normazione per le uscite analogiche è definita da 2 punti.
Questo parametro imposta la coordinata y (tensione di uscita in V) della 1ª coppia di valori della curva caratteristica.

Indice: [0] = AO 0 (X482.5/X482.6)
[1] = AO 1 (X482.7/X482.8)

Nota: I parametri per la curva caratteristica non hanno effetto limitante.

p4078[0...1] TM31 Uscite analogiche, curva caratteristica valore y1 / TM31 AO carat. y1

TM31

Modificabile: U, T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 2
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 9572
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 della curva caratteristica di normazione per gli ingressi analogici del Terminal Module 31 (TM31).
La curva caratteristica di normazione per le uscite analogiche è definita da 2 punti.
Questo parametro imposta la coordinata y (tensione di uscita in V o corrente di uscita in mA) della 1ª coppia di valori della curva caratteristica.

Indice: [0] = AO 0 (X522.1, X522.2, X522.3)
[1] = AO 1 (X522.4, X522.5, X522.6)

Dipendenza: L'unità di questo parametro (V o mA) dipende dal tipo di ingresso analogico.
Vedi anche: r4076, p4076

Attenzione: Questo parametro è sovrascritto automaticamente con la modifica del tipo di ingresso analogico (p4076).

Nota: Questo parametro viene sovrascritto automaticamente se viene modificato p4076 (tipo di uscite analogiche).
I parametri per la curva caratteristica non hanno effetto limitante.

p4079[0...1] TB30 Uscite analogiche, curva caratteristica valore x2 / TB30 AO carat. x2

TB30

Modificabile: U, T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 2
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 9106
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 le uscite analogiche del Terminal Board 30 (TB30).
La curva caratteristica di normazione per le uscite analogiche è definita da 2 punti.
Questo parametro imposta la coordinata x (valore percentuale) della 2ª coppia di valori della curva caratteristica.

Indice: [0] = AO 0 (X482.5/X482.6)
[1] = AO 1 (X482.7/X482.8)

Nota: I parametri per la curva caratteristica non hanno effetto limitante.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p4079[0...1] TM31 Uscite analogiche, curva caratteristica valore x2 / TM31 AO carat. x2

TM31	**Modificabile:** U, T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 2
	Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 9572
	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 gli ingressi analogici del Terminal Module 31 (TM31).
La curva caratteristica di normazione per le uscite analogiche è definita da 2 punti.
Questo parametro imposta la coordinata x (valore percentuale) della 2ª coppia di valori della curva caratteristica.

Indice: [0] = AO 0 (X522.1, X522.2, X522.3)
[1] = AO 1 (X522.4, X522.5, X522.6)

Dipendenza: Vedi anche: r4076, p4076

Attenzione: Questo parametro è sovrascritto automaticamente con la modifica del tipo di ingresso analogico (p4076).

Nota: Questo parametro viene sovrascritto se viene modificato p4076 (tipo di uscite analogiche).
I parametri per la curva caratteristica non hanno effetto limitante.

p4080[0...1] TB30 Uscite analogiche, curva caratteristica valore y2 / TB30 AO carat. x2

TB30	**Modificabile:** U, T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 2
	Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 9106
	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 le uscite analogiche del Terminal Board 30 (TB30).
La curva caratteristica di normazione per le uscite analogiche è definita da 2 punti.
Questo parametro imposta la coordinata y (tensione di uscita in V) della 2ª coppia di valori della curva caratteristica.

Indice: [0] = AO 0 (X482.5/X482.6)
[1] = AO 1 (X482.7/X482.8)

Nota: I parametri per la curva caratteristica non hanno effetto limitante.

p4080[0...1] TM31 Uscite analogiche, curva caratteristica valore y2 / TM31 AO carat. y2

TM31	**Modificabile:** U, T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 2
	Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 9572
	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]	10.000 [V]

Descrizione: Impostazione della curva caratteristica di normazione per gli ingressi analogici del Terminal Module 31 (TM31).
La curva caratteristica di normazione per le uscite analogiche è definita da 2 punti.
Questo parametro imposta la coordinata y (tensione di uscita in V o corrente di uscita in mA) della 2ª coppia di valori della curva caratteristica.

Indice: [0] = AO 0 (X522.1, X522.2, X522.3)
[1] = AO 1 (X522.4, X522.5, X522.6)

Dipendenza: L'unità di questo parametro (V o mA) dipende dal tipo di ingresso analogico.
Vedi anche: r4076, p4076

Attenzione: Questo parametro è sovrascritto automaticamente con la modifica del tipo di ingresso analogico (p4076).

Nota: Questo parametro viene sovrascritto se viene modificato p4076 (tipo di uscite analogiche).
I parametri per la curva caratteristica non hanno effetto limitante.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p4082[0...1] BI: TB30 Sorgente del segnale per inversione uscite analogiche / TB30 S_s inv u_an

TB30

Modificabile: U, T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: Unsigned32 / Binary	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 9106
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 dei segnali di uscita analogici del Terminal Board 30 (TB30).

Indice:
[0] = AO 0 (X482.5/X482.6)
[1] = AO 1 (X482.7/X482.8)

p4082[0...1] BI: TM31 Sorgente del segnale per inversione uscite analogiche / TM31 S_s inv u_an

TM31

Modificabile: U, T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: Unsigned32 / Binary	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 9572
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 dei segnali di uscita analogici del Terminal Module 31 (TM31).

Indice:
[0] = AO 0 (X522.1, X522.2, X522.3)
[1] = AO 1 (X522.4, X522.5, X522.6)

p4083[0...1] TB30 Uscite analogiche, offset / TB30 AO Offset

TB30

Modificabile: U, T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 1
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 9106
Gruppo Par.: Morsetti	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
-10.000	10.000	0.000

Descrizione: Impostazione dell'offset per le uscite analogiche del Terminal Board 30 (TB30).
L'offset viene aggiunto al segnale di uscita dopo la curva caratteristica di normazione.

Indice:
[0] = AO 0 (X482.5/X482.6)
[1] = AO 1 (X482.7/X482.8)

p4083[0...1] TM31 Uscite analogiche, offset / TM31 AO, offset

TM31

Modificabile: U, T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 1
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 9572
Gruppo Par.: Morsetti	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
-20.000	20.000	0.000

Descrizione: Impostazione dell'offset per gli ingressi analogici del Terminal Module 31 (TM31).
L'offset viene aggiunto al segnale di uscita dopo la curva caratteristica di normazione.

Indice:
[0] = AO 0 (X522.1, X522.2, X522.3)
[1] = AO 1 (X522.4, X522.5, X522.6)

Dipendenza: L'unità di questo parametro (V o mA) dipende dal tipo di ingresso analogico.
Vedi anche: r4076, p4076

Nota: In questo modo è possibile per es. compensare un amplificatore buffer collegato in serie.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p4095 TB30 Ingressi digitali, modalità di simulazione / TB30 DI modo sim.

TB30

Modificabile: U, T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 2
Tipo di dati: Unsigned32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 1790, 9100
Gruppo Par.: Comandi	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
-	-	0000 bin

Descrizione: Impostazione della modalità simulazione per gli ingressi digitali del Terminal Board 30 (TB30).

Campo di bit:

Bit	Nome del segnale	Segnale 1	Segnale 0	FP
00	DI 0 (X481.1)	Simulazione	Valutaz. morsetti	-
01	DI 1 (X481.2)	Simulazione	Valutaz. morsetti	-
02	DI 2 (X481.3)	Simulazione	Valutaz. morsetti	-
03	DI 3 (X481.4)	Simulazione	Valutaz. morsetti	-

Dipendenza: Il valore di riferimento dei segnali di ingresso viene impostato tramite p4096.

Vedi anche: p4096

Avvertenza: Un azionamento che viene comandato con la simulazione degli ingressi di un Terminal Boards viene arrestato durante l'attivazione o la disattivazione di quest'ultimo.

Nota: Questo parametro non viene salvato con il backup dei dati (p0971, p0977).

DI: Digital Input (ingresso digitale)

p4095 TM31 Ingressi digitali, modalità di simulazione / TM31 Modo sim. DI

TM31

Modificabile: U, T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 2
Tipo di dati: Unsigned32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 1840, 9550, 9552, 9560, 9562
Gruppo Par.: Morsetti	**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 modalità simulazione per gli ingressi digitali del Terminal Module 31 (TM31).

Campo di bit:

Bit	Nome del segnale	Segnale 1	Segnale 0	FP
00	DI 0 (X520.1)	Simulazione	Valutaz. morsetti	-
01	DI 1 (X520.2)	Simulazione	Valutaz. morsetti	-
02	DI 2 (X520.3)	Simulazione	Valutaz. morsetti	-
03	DI 3 (X520.4)	Simulazione	Valutaz. morsetti	-
04	DI 4 (X530.1)	Simulazione	Valutaz. morsetti	-
05	DI 5 (X530.2)	Simulazione	Valutaz. morsetti	-
06	DI 6 (X530.3)	Simulazione	Valutaz. morsetti	-
07	DI 7 (X530.4)	Simulazione	Valutaz. morsetti	-
08	DI/DO 8 (X541.2)	Simulazione	Valutaz. morsetti	-
09	DI/DO 9 (X541.3)	Simulazione	Valutaz. morsetti	-
10	DI/DO 10 (X541.4)	Simulazione	Valutaz. morsetti	-
11	DI/DO 11 (X541.5)	Simulazione	Valutaz. morsetti	-

Dipendenza: Il valore di riferimento dei segnali di ingresso viene impostato tramite p4096.

Vedi anche: p4096

Avvertenza: Un azionamento che viene comandato con la simulazione degli ingressi di un Terminal Module viene arrestato durante l'attivazione o la disattivazione di quest'ultimo.

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)

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p4096 TB30 Ingressi digitali, modalità di simulaz., val. di riferim. / TB30 DI Val.rif.si

TB30

Modificabile: U, T | **Calcolato:** - | **Livello di accesso:** 2
Tipo di dati: Unsigned32 | **Indice dinamico:** - | **Schema logico:** 1790, 9100
Gruppo Par.: Comandi | **Gruppo delle unità:** - | **Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: - | **Normalizzazione:** - | **Lista esperti:** 1

Min	Max	Impostazione di fabbrica
-	-	0000 bin

Descrizione: Impostazione del valore di riferimento per i segnali d'ingresso in modalità simulazione degli ingressi digitali del Terminal Board 30 (TB30).

Campo di bit:

Bit	Nome del segnale	Segnale 1	Segnale 0	FP
00	DI 0 (X481.1)	High	Low	-
01	DI 1 (X481.2)	High	Low	-
02	DI 2 (X481.3)	High	Low	-
03	DI 3 (X481.4)	High	Low	-

Dipendenza: La simulazione di un ingresso digitale viene selezionata con p4095.
Vedi anche: p4095

Nota: Questo parametro non viene salvato con il backup dei dati (p0971, p0977).
DI: Digital Input (ingresso digitale)

p4096 TM31 Ingressi digitali, modalità di simulaz., valore di riferim. / TM31 DI ValRif.sim

TM31

Modificabile: U, T | **Calcolato:** - | **Livello di accesso:** 2
Tipo di dati: Unsigned32 | **Indice dinamico:** - | **Schema logico:** 1840, 9550, 9552, 9560, 9562
Gruppo Par.: Morsetti | **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 del valore di riferimento per i segnali d'ingresso in modalità simulazione degli ingressi digitali del Terminal Module 31 (TM31).

Campo di bit:

Bit	Nome del segnale	Segnale 1	Segnale 0	FP
00	DI 0 (X520.1)	High	Low	-
01	DI 1 (X520.2)	High	Low	-
02	DI 2 (X520.3)	High	Low	-
03	DI 3 (X520.4)	High	Low	-
04	DI 4 (X530.1)	High	Low	-
05	DI 5 (X530.2)	High	Low	-
06	DI 6 (X530.3)	High	Low	-
07	DI 7 (X530.4)	High	Low	-
08	DI/DO 8 (X541.2)	High	Low	-
09	DI/DO 9 (X541.3)	High	Low	-
10	DI/DO 10 (X541.4)	High	Low	-
11	DI/DO 11 (X541.5)	High	Low	-

Dipendenza: La simulazione di un ingresso digitale viene selezionata con p4095.
Vedi anche: p4095

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)

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p4097[0...1] TB30 Ingressi analogici, modalità di simulazione / TB30 AI modo sim.

TB30

Modificabile: U, T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 2
Tipo di dati: Integer16	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 9104
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 simulazione per gli ingressi analogici del Terminal Board 30 (TB30).

Valore:
0: Nessun modo di simulazione per ingresso analogico x
1: Modo di simulazione per ingresso analogico x

Indice:
[0] = AI 0 (X482.1/X482.2)
[1] = AI 1 (X482.3/X482.4)

Dipendenza: Il valore di riferimento per la tensione d'ingresso viene impostato tramite p4098.
Vedi anche: p4098

Nota: Questo parametro non viene salvato con il backup dei dati (p0971, p0977).
AI: Analog Input (ingresso analogico)

p4097[0...1] TM31 Ingressi analogici, modalità di simulazione / TM31 Modo sim. AI

TM31

Modificabile: U, T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 2
Tipo di dati: Integer16	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 9566, 9568
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 simulazione per gli ingressi analogici del Terminal Module 31 (TM31).

Valore:
0: Nessun modo di simulazione per ingresso analogico x
1: Modo di simulazione per ingresso analogico x

Indice:
[0] = AI 0 (X521.1/X521.2, S5.0)
[1] = AI 1 (X521.3/X521.4, S5.1)

Dipendenza: Il valore di riferimento per la tensione d'ingresso viene impostato tramite p4098.
Vedi anche: p4098

Nota: Questo parametro non viene salvato con il backup dei dati (p0971, p0977).
AI: Analog Input (ingresso analogico)

p4098[0...1] TB30 Ingressi analogici, modalità di simulaz., val. di riferim. / TB30 AI Val.rif.si

TB30

Modificabile: U, T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 2
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 9104
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 del valore di riferimento per la tensione d'ingresso in modalità simulazione degli ingressi analogici del Terminal Board 30 (TB30).

Indice:
[0] = AI 0 (X482.1/X482.2)
[1] = AI 1 (X482.3/X482.4)

Dipendenza: La simulazione di un ingresso analogico viene selezionata tramite p4097.
Vedi anche: p4097

Nota: Questo parametro non viene salvato con il backup dei dati (p0971, p0977).
AI: Analog Input (ingresso analogico)

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p4098[0...1] TM31 Ingressi analogici, modalità simulaz., valore di riferim. / TM31 AI ValRif.sim

TM31	**Modificabile:** U, T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 2
	Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 9566, 9568
	Gruppo Par.: Morsetti	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
	Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
	Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
	-20.000	20.000	0.000

Descrizione: Impostazione del valore di riferimento per il valore d'ingresso in modalità simulazione degli ingressi analogici del Terminal Module 31 (TM31).

Indice:
[0] = AI 0 (X521.1/X521.2, S5.0)
[1] = AI 1 (X521.3/X521.4, S5.1)

Dipendenza: La simulazione di un ingresso analogico viene selezionata tramite p4097.

Se AI x è parametrizzato come ingresso di tensione (p4056), il valore di riferimento è una tensione in V.

Se AI x è parametrizzato come ingresso di corrente (p4056), il valore di riferimento è una corrente in mA.

Vedi anche: r4056, p4056, p4097

Nota: Questo parametro non viene salvato con il backup dei dati (p0971, p0977).

AI: Analog Input (ingresso analogico)

p4099[0...2] TB30 Ingressi/uscite, tempo di campionamento / TB30 I/O t_analisi

TB30	**Modificabile:** C1(3)	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
	Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 1790, 9100
	Gruppo Par.: Comandi	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
	Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
	Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
	0.00 [µs]	5000.00 [µs]	[0] 4000.00 [µs]
			[1] 4000.00 [µs]
			[2] 4000.00 [µs]

Descrizione: Impostazione del tempo di campionamento per gli ingressi e le uscite del Terminal Board 30 (TB30).

Indice:
[0] = Ingressi/uscite digitali (DI/DO)
[1] = Ingressi analogici (AI)
[2] = Uscite analogiche (AO)

Dipendenza: Il parametro può essere modificato solo con p0009 = 3, 29.

I tempi di campionamento possono essere impostati solo come multipli del tempo di campionamento di base (r0110, r0111).

Vedi anche: p0009, r0110, r0111

Nota: Il tempo di campionamento modificato diventa attivo subito dopo che è terminato l'avvio parziale (p0009 -> 0).

Nel funzionamento PROFIBUS con sincronizzazione di clock l'hardware del TB30 (ad es. convertitore A/D) funzionerà con il clock PROFIBUS (r2064[1]). Questo clock viene mantenuto anche al termine del collegamento PROFIBUS fino al successivo spegnimento della Control Unit. In questo caso, in p4099[0...2] non avrebbe senso un tempo di campionamento più veloce del clock PROFIBUS.

p4099[0...2] TM31 Tempo di campionamento ingressi/uscite / TM31 I/O t_analisi

TM31	**Modificabile:** C1(3)	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
	Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 1840, 9550
	Gruppo Par.: Comandi	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
	Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
	Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
	0.00 [µs]	5000.00 [µs]	4000.00 [µs]

Descrizione: Impostazione del tempo di campionamento per gli ingressi e le uscite del Terminal Module 31 (TM31).

Indice:
[0] = Ingressi/uscite digitali (DI/DO)
[1] = Ingressi analogici (AI)
[2] = Uscite analogiche (AO)

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Dipendenza: Il parametro può essere modificato solo con p0009 = 3, 29.
I tempi di campionamento possono essere impostati solo come multipli del tempo di campionamento di base (r0110, r0111).
Vedi anche: p0009, r0110, r0111

Attenzione: I tempi di campionamento introdotti nell'indice 0 (ingressi/uscite digitali) e nell'indice 2 (uscite analogiche) devono essere sempre maggiori o uguali al tempo di campionamento nell'indice 1 (ingressi analogici).

Nota: Il tempo di campionamento modificato diventa attivo subito dopo che è terminato l'avvio parziale (p0009 -> 0).
Il parametro p4099[0] deve essere sempre diverso da zero.

p4100 TM31 Analisi della temperatura, tipo di sensore / TM31 Tipo sen temp

TM31

Modificabile: T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 1
Tipo di dati: Integer16	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 9576, 9577
Gruppo Par.: -	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
0	2	0

Descrizione: Impostazione dell'analisi di temperatura del Terminal Module 31 (TM31).
Viene selezionato il tipo di sensore di temperatura e attivata l'analisi.
Il sensore della temperatura è collegato ai morsetti X522.7(+) e X522.8(-).

Valore:
0: Analisi disattivata
1: Termistore PTC
2: KTY84

Nota: Per p4102[0, 1] > 250 °C sono disattivati l'avviso A35211 o l'anomalia F35207.
Per attivare gli avvisi o le anomalie per il tipo di sensore termistore PTC, occorre impostare un valore qualsiasi <= 250 °C in p4102[0,1].

r4101 TM31 Analisi della temperatura, resistenza sensore / TM31 Sens. temp R

TM31

Modificabile: -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: Unsigned16	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 9576, 9577
Gruppo Par.: Morsetti	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** PERCENT	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
- [Ohm]	- [Ohm]	- [Ohm]

Descrizione: Visualizzazione del valore attuale di resistenza del sensore di temperatura connesso al Terminal Module 31 (TM31).

Nota: Il valore di resistenza massimo misurabile è di ca. 1700 Ohm.
Il sensore della temperatura è collegato ai morsetti X522.7(+) e X522.8(-).

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p4102[0...1] TM31 Analisi della temperatura, soglia di anomalia/avviso / TM31 soglia temp.

TM31	**Modificabile:** T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 1
	Tipo di dati: Integer16	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 9576
	Gruppo Par.: -	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
	Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
	Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
	-48 [°C]	251 [°C]	[0] 100 [°C]
			[1] 120 [°C]

Descrizione: Impostazione della soglia di anomalia/avviso per l'analisi della temperatura del Terminal Module 31 (TM31).

Valore attuale di temperatura > p4102[0] --> Viene emesso l'avviso A35211.

Valore attuale di temperatura > p4102[1] --> viene emessa l'anomalia F35207.

Per l'avviso A35211 vale:

è attivo finché il valore attuale di temperatura (r4105) non scende al di sotto del valore (p4102[0] - isteresi).

Per l'anomalia F35207 vale:

è attiva finché il valore attuale di temperatura (r4105) non scende sotto il valore (p4102[1] - isteresi) e l'anomalia non è stata tacitata.

Il valore di isteresi è di 5 K e non può essere modificato dall'utente.

Indice: [0] = Soglia di avviso
[1] = Soglia anomalia

Dipendenza: Vedi anche: r4104

Avvertenza: L'anomalia F35207 provoca la disattivazione dell'azionamento solo se esiste almeno un'interconnessione BICO tra azionamento e TM31.

Nota: Un valore > 250 °C disattiva l'avviso o l'anomalia.

Per attivare l'avviso o l'anomalia per il tipo di sensore termistore PTC (p4100 = 1), occorre impostare un valore qualsiasi <= 250 °C.

p4103 TM31 Temporizzatore per la valutazione di temperatura / TM31 Tempor_temp

TM31	**Modificabile:** U, T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 1
	Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 9576
	Gruppo Par.: Motore	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
	Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
	Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
	0.000 [ms]	600.000 [ms]	0.000 [ms]

Descrizione: Impostazione del temporizzatore per l'emissione dell'anomalia nell'analisi della temperatura del Terminal Module 31 (TM31).

Questo temporizzatore viene avviato se viene superata la soglia di avviso (p4102[0]).

Se il tempo del temporizzatore scade senza che il valore sia ridisceso sotto la soglia di avviso, viene emessa l'anomalia F35207.

Se dopo la scadenza del tempo del temporizzatore il valore ridiscende sotto la soglia di avviso, l'anomalia è tacitabile.

Con il tipo di sensore "KTY84" (p4100 = 2) vale quanto segue:

Se la soglia di anomalia viene superata prima della scadenza del temporizzatore (p4102[1]), viene emessa immediatamente l'anomalia F35207.

Con il tipo di sensore "termistore PTC" (p4100 = 1) vale quanto segue:

L'anomalia viene emessa solo dopo la scadenza del temporizzatore.

Dipendenza: Vedi anche: r4104

Avvertenza: L'anomalia F35207 provoca la disattivazione dell'azionamento solo se esiste almeno un'interconnessione BICO tra azionamento e TM31.

Nota: Con p4103 = 0 ms si disattiva il temporizzatore ed è attiva solo la soglia di anomalia.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

r4104.0...1 BO: TM31 Analisi della temperatura, stato / TM31 Stato temp

TM31	**Modificabile:** -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 1
	Tipo di dati: Unsigned16	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 1840, 9576
	Gruppo Par.: Morsetti	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
	Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
	Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
	-	-	-

Descrizione: Visualizzazione dello stato nell'analisi della temperatura del Terminal Module 31 (TM31).
Viene visualizzato se il valore attuale della temperatura ha superato la soglia di anomalia/avviso.

Campo di bit:

Bit	Nome del segnale	Segnale 1	Segnale 0	FP
00	Superamento soglia di avviso della temperatura	Sì	No	-
01	Superamento soglia di anomalia della temperatura	Sì	No	-

Dipendenza: Vedi anche: p4102

r4105 CO: TM31 Analisi della temperatura, valore attuale / TM31 Val.att.temp

TM31	**Modificabile:** -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 1
	Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 1840, 9576
	Gruppo Par.: Morsetti	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
	Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** p2006	**Lista esperti:** 1
	Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
	- [°C]	- [°C]	- [°C]

Descrizione: Visualizzazione del valore attuale di analisi della temperatura del Terminal Module 31 (TM31).

Dipendenza: Con il tipo di sensore termistore PTC (p4100 = 1) vale quanto segue:
- Al di sotto della temperatura di intervento nominale si ha r4105 = -50 °C.
- Al di sopra della temperatura di intervento nominale si ha r4105 = 250 °C.

Con il tipo di sensore KTY84 (p4100 = 2) vale quanto segue:
- Il valore visualizzato corrisponde al valore attuale di temperatura.

Vedi anche: p4100

Nota: Nei seguenti casi viene visualizzato r4105 = -300 °C:
- Valore attuale di temperatura non valido (F35920 emesso).
- Nessun sensore selezionato (p4100 = 0).

Il sensore di temperatura viene collegato ai seguenti morsetti:
X522.7(+), X522.8(-)

p4600[0...n] Tipo di sensore temperatura motore 1 / Sens t_mot tipo 1

VECTOR_G130/G150	**Modificabile:** C2(3), U, T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 2
	Tipo di dati: Integer16	**Indice dinamico:** EDS, p0140	**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	32	0

Descrizione: Impostazione del tipo di sensore del primo sensore di temperatura per la sorveglianza della temperatura del motore.

Valore:
0: Nessun sensore
10: Anomalia PTC
11: Avviso PTC
12: Avviso e temporizzatore PTC
20: KTY84
30: Anomalia contatto normalmente chiuso bimetallico
31: Avviso contatto normalmente chiuso bimetallico
32: Avviso e temporizzatore contatto normalmente chiuso bimetallico

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Dipendenza: Vedi anche: r0458, p0600, p0601

Nota: Questo parametro ha effetto solo con p0601 = 10.
Termistore PTC: resistenza di apertura = 1650 Ohm.
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

p4601[0...n] Tipo di sensore temperatura motore 2 / Sens t_mot tipo 2

VECTOR_G130/G150	**Modificabile:** C2(3), U, T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 2
	Tipo di dati: Integer16	**Indice dinamico:** EDS, p0140	**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	32	0

Descrizione: Impostazione del tipo di sensore del secondo sensore di temperatura per la sorveglianza della temperatura del motore.

Valore:
0: Nessun sensore
10: Anomalia PTC
11: Avviso PTC
12: Avviso e temporizzatore PTC
20: KTY84
30: Anomalia contatto normalmente chiuso bimetallico
31: Avviso contatto normalmente chiuso bimetallico
32: Avviso e temporizzatore contatto normalmente chiuso bimetallico

Dipendenza: Vedi anche: r0458, p0600, p0601

Nota: Questo parametro ha effetto solo con p0601 = 10.
Morsetti di collegamento per KTY84: X200.1, X200.2
Termistore PTC: resistenza di apertura = 1650 Ohm.
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

p4602[0...n] Tipo di sensore temperatura motore 3 / Sens t_mot tipo 3

VECTOR_G130/G150	**Modificabile:** C2(3), U, T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 2
	Tipo di dati: Integer16	**Indice dinamico:** EDS, p0140	**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	32	0

Descrizione: Impostazione del tipo di sensore del terzo sensore di temperatura per la sorveglianza della temperatura del motore.

Valore:
0: Nessun sensore
10: Anomalia PTC
11: Avviso PTC
12: Avviso e temporizzatore PTC
20: KTY84
30: Anomalia contatto normalmente chiuso bimetallico
31: Avviso contatto normalmente chiuso bimetallico
32: Avviso e temporizzatore contatto normalmente chiuso bimetallico

Dipendenza: Vedi anche: r0458, p0600, p0601

Nota: Questo parametro ha effetto solo con p0601 = 10.
Morsetti di collegamento per PTC-Drilling e/o bimetallico: X200.3, X200.4
Termistore PTC: resistenza di apertura = 1650 Ohm.
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

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p4603[0...n] Tipo di sensore temperatura motore 4 / Sens t_mot tipo 4

VECTOR_G130/G150	**Modificabile:** C2(3), U, T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 2
	Tipo di dati: Integer16	**Indice dinamico:** EDS, p0140	**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	32	0

Descrizione: Impostazione del tipo di sensore del quarto sensore di temperatura per la sorveglianza della temperatura del motore.

Valore:
0: Nessun sensore
10: Anomalia PTC
11: Avviso PTC
12: Avviso e temporizzatore PTC
20: KTY84
30: Anomalia contatto normalmente chiuso bimetallico
31: Avviso contatto normalmente chiuso bimetallico
32: Avviso e temporizzatore contatto normalmente chiuso bimetallico

Dipendenza: Vedi anche: r0458, p0600, p0601

Nota: Questo parametro ha effetto solo con p0601 = 10.
Morsetti di collegamento per PTC-Drilling: X200.5, X200.6
Termistore PTC: resistenza di apertura = 1650 Ohm.
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

p4610[0...n] Tipo di sensore temperatura motore 1 MDS / Tipo sens.temp1MDS

VECTOR_G130/G150	**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	32	10

Descrizione: Impostazione del tipo di sensore del primo sensore di temperatura per la sorveglianza della temperatura del motore.

Valore:
0: Nessun sensore
10: Anomalia PTC
11: Avviso PTC
12: Avviso e temporizzatore PTC
20: KTY84
30: Anomalia contatto normalmente chiuso bimetallico
31: Avviso contatto normalmente chiuso bimetallico
32: Avviso e temporizzatore contatto normalmente chiuso bimetallico

Dipendenza: Vedi anche: r0458, p0600, p0601

Nota: Questo parametro ha effetto solo con p0601 = 11.
Termistore PTC: resistenza di apertura = 1650 Ohm.
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

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p4611[0...n] Tipo di sensore temperatura motore 2 MDS / Tipo sens.temp2MDS

VECTOR_G130/G150	**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	32	10

Descrizione: Impostazione del tipo di sensore del secondo sensore di temperatura per la sorveglianza della temperatura del motore.

Valore:
0: Nessun sensore
10: Anomalia PTC
11: Avviso PTC
12: Avviso e temporizzatore PTC
20: KTY84
30: Anomalia contatto normalmente chiuso bimetallico
31: Avviso contatto normalmente chiuso bimetallico
32: Avviso e temporizzatore contatto normalmente chiuso bimetallico

Dipendenza: Vedi anche: r0458, p0600, p0601

Nota: Questo parametro ha effetto solo con p0601 = 11.
Termistore PTC: resistenza di apertura = 1650 Ohm.
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

p4612[0...n] Tipo di sensore temperatura motore 3 MDS / Tipo sens.temp3MDS

VECTOR_G130/G150	**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	32	10

Descrizione: Impostazione del tipo di sensore del terzo sensore di temperatura per la sorveglianza della temperatura del motore.

Valore:
0: Nessun sensore
10: Anomalia PTC
11: Avviso PTC
12: Avviso e temporizzatore PTC
20: KTY84
30: Anomalia contatto normalmente chiuso bimetallico
31: Avviso contatto normalmente chiuso bimetallico
32: Avviso e temporizzatore contatto normalmente chiuso bimetallico

Dipendenza: Vedi anche: r0458, p0600, p0601

Nota: Questo parametro ha effetto solo con p0601 = 11.
Termistore PTC: resistenza di apertura = 1650 Ohm.
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

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p4613[0...n] Tipo di sensore temperatura motore 4 MDS / Tipo sens.temp4MDS

VECTOR_G130/G150

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	32	10

Descrizione: Impostazione del tipo di sensore del quarto sensore di temperatura per la sorveglianza della temperatura del motore.

Valore:
0: Nessun sensore
10: Anomalia PTC
11: Avviso PTC
12: Avviso e temporizzatore PTC
20: KTY84
30: Anomalia contatto normalmente chiuso bimetallico
31: Avviso contatto normalmente chiuso bimetallico
32: Avviso e temporizzatore contatto normalmente chiuso bimetallico

Dipendenza: Vedi anche: r0458, p0600, p0601

Nota: Questo parametro ha effetto solo con p0601 = 11.
Termistore PTC: resistenza di apertura = 1650 Ohm.
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

r4620[0...3] Temperatura del motore misurata / Temp_mot misurata

VECTOR_G130/G150

Modificabile: -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** -
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 della temperatura attuale del motore misurata tramite il canale di temperatura 1 ... 4.

Indice:
[0] = Canale di temperatura 1
[1] = Canale di temperatura 2
[2] = Canale di temperatura 3
[3] = Canale di temperatura 4

Nota: Con un valore diverso da -200.0 °C vale:
- Questa indicazione di temperatura non è valida.
- È collegato un sensore KTY.

Con un valore 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.
- La valutazione del sensore di temperatura è disattivata (p0600 = 0 o p0601 = 0).
- Il canale del sensore è disattivato (p460x = 0 o p461x = 0).

r4640[0...95] Diagnostica encoder macchina a stati / Diagn enc macc.st

ENCODER, VECTOR_G130/G150

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 2011 All Rights Reserved

p4650 Numero di componente encoder funzionalità residua / N.com enc_funzres

CU_G_G130DP, CU_G_G130PN, CU_G_G150DP, CU_G_G150PN

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_G_G130DP, CU_G_G130PN, CU_G_G150DP, CU_G_G150PN

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 Sensor Module, larghezza di banda filtro / SM largh.b.filtr

ENCODER

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.

Dipendenza: Vedi anche: r4661

Nota: In caso di encoder non disponibile viene visualizzato il valore zero.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p4660[0...2] Sensor Module, larghezza di banda filtro / SM largh.b.filtr

VECTOR_G130/G150

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] = Encoder 3

Dipendenza: Vedi anche: r4661

Nota: In caso di encoder non disponibile viene visualizzato il valore zero.

r4661 Sensor Module, visualizzazione larghezza di banda filtro / SM vis.larg.b.filt

ENCODER

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.

Dipendenza: Vedi anche: p4660

Nota: In caso di encoder non disponibile viene visualizzato il valore zero.

r4661[0...2] Sensor Module, visualizzazione larghezza di banda filtro / SM vis.larg.b.filt

VECTOR_G130/G150

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] = Encoder 3

Dipendenza: Vedi anche: p4660

Nota: In caso di encoder non disponibile viene visualizzato il valore zero.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p4662[0...n] Encoder, tipo di curva caratteristica / Enc tipo curva car

ENCODER, VECTOR_G130/G150

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

ENCODER, VECTOR_G130/G150

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

ENCODER, VECTOR_G130/G150

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).

Dipendenza: Vedi anche: p4662, p4663, p4665, p4666

p4665[0...n] Encoder, curva caratteristica K2 / Enc caratt.K2

ENCODER, VECTOR_G130/G150

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

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p4666[0...n] Encoder, curva caratteristica K3 / Enc caratt.K3

ENCODER, VECTOR_G130/G150

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

ENCODER, VECTOR_G130/G150

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.

p4671[0...n] Ingresso sensore analogico / Ingr. sens_an

ENCODER, VECTOR_G130/G150

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

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

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

ENCODER, VECTOR_G130/G150

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

ENCODER, VECTOR_G130/G150

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

p4674[0...n] Sensore analogico canale B, tensione a valore attuale zero / Sens_an B, V a 0

ENCODER, VECTOR_G130/G150

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.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p4675[0...n] Sensore analogico canale B, tensione per periodo dell'encoder / Sens_an B, V/per

ENCODER, VECTOR_G130/G150

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

ENCODER, VECTOR_G130/G150

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

ENCODER, VECTOR_G130/G150

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	-

p4678[0...n] Sensore analogico LVDT, rapporto di trasmissione / Sen.an.rap tr LVDT

ENCODER, VECTOR_G130/G150

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.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p4679[0...n] Sensore analogico LVDT, fase / Sens_an LVDT fase

ENCODER, VECTOR_G130/G150	**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

ENCODER, VECTOR_G130/G150	**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+

ENCODER, VECTOR_G130/G150	**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 2011 All Rights Reserved

p4682[0...n] Sorveglianza tacca zero, finestra tolleranza, limite 1 negativo / Sorv.TZ tol.lim.1-

ENCODER, VECTOR_G130/G150

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

ENCODER, VECTOR_G130/G150

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

ENCODER, VECTOR_G130/G150

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 2011 All Rights Reserved

p4685[0...n] Valore attuale numero di giri, formazione della media / Media n_att

ENCODER, VECTOR_G130/G150

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

ENCODER, VECTOR_G130/G150

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 CO: Sorveglianza tacca zero, numero impulsi differenziali / N. imp. diff. TZ

ENCODER

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).

Dipendenza: Vedi anche: p4681, p4682, p4683, p4684

Nota: A questo punto la visualizzazione può essere azzerata.

p4688[0...2] CO: Sorveglianza tacca zero, numero impulsi differenziali / N. imp. diff. TZ

VECTOR_G130/G150

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] = Encoder 3

Dipendenza: Vedi anche: p4681, p4682, p4683, p4684

Nota: A questo punto la visualizzazione può essere azzerata.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

r4689 CO: Diagnostica encoder rettangolare / Diagn. enc. rett.

ENCODER	**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.

Dipendenza: Vedi anche: A31422

Nota: Dopo l'emissione dell'avviso A3x422, questo parametro viene impostato a 100 ms.

r4689[0...2] CO: Diagnostica encoder rettangolare / Diagn. enc. rett.

VECTOR_G130/G150	**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] = Encoder 3

Dipendenza: Vedi anche: A31422

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_G_G130DP, CU_G_G130PN, CU_G_G150DP, CU_G_G150PN	**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

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p4691 Caso di sostituzione di SMI, memorizza/copia dati / Mem/copia dati SMI

CU_G_G130DP, CU_G_G130PN, CU_G_G150DP, CU_G_G150PN

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	39	0

Descrizione:

Impostazione per il salvataggio/la copia/l'eliminazione dei dati motore e/o encoder per il componente indicato in p4690 (SMI/DQI).

Per questi dati è possibile eseguire una copia di backup nella memoria non volatile. Questa operazione avviene automaticamente nella memoria non volatile (p0977 = 1 oppure "Copia da RAM a ROM"). I dati della copia di backup possono essere nuovamente copiati in caso di sostituzione.

Procedura:

p4690 = impostazione del numero di componente

p4691 = 1, 2, 30: impostazione del procedimento desiderato (salvataggio/copia/eliminazione)

p4691 = 9, 10, 36: risposta di conferma dopo la conclusione corretta dell'operazione.

p4691 = 11 ... 22, 37, 38: valori di errore se non è stato possibile portare a termine l'operazione con successo.

Valore:

0: Inattivo
1: Memorizzazione dati SMI
2: Copia dati SMI
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
39: Impossibile cancellare i dati SMI per il 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 2011 All Rights Reserved

Nota:

SMI: SINAMICS Sensor Module Integrated
DQI: DRIVE-CLiQ Sensor Integrated
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 = 13:
- Utilizzare una scheda di memoria con uno spazio di memoria maggiore.
Rimedio per errore = 14:
- Memorizzare sulla scheda di memoria un backup dati corrispondente al tipo di SMI.
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:
- Inserire SMI/DQI nella topologia attuale come componente aggiuntivo (numero di componente >= 200).
- Impostare il numero di componente della topologia attuale (p4690 >= 200).
- Impostare il numero di componente corretto (p4690 >= 200).
Rimedio per valore di errore = 39:
- SMI già cancellato oppure obsoleto. Cancellazione impossibile.

p4692 Caso di sostituzione SMI, backup dati di tutti gli SMI / Memorizz. dati SMI

CU_G_G130DP, CU_G_G130PN, CU_G_G150DP, CU_G_G150PN	**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.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

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.
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 backup dati / SMI dir.backup

CU_G_G130DP, CU_G_G130PN, CU_G_G150DP, CU_G_G150PN

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 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] = Riservato

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: DQI: DRIVE-CLiQ Sensor Integrated
SMI: SINAMICS Sensor Module Integrated
Per l'indice 0:
Con questo indice viene selezionata la sottodirectory per il backup e la copia dei dati. In r4694 viene visualizzato il codice di ordinazione (MLFB) del motore del relativo backup di dati.
Per p4693[0] = 0 vale:
La directory si ricava dall'impostazione di p4690.

r4694[0...19] Caso di sostituzione SMI, numero ordinazione motore backup dati / SMI MLFB backup

CU_G_G130DP, CU_G_G130PN, CU_G_G150DP, CU_G_G150PN

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

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

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

p4700[0...1] Trace, controllo / Trace, controllo

CU_G_G130DP, CU_G_G130PN, CU_G_G150DP, CU_G_G150PN

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_G_G130DP, CU_G_G130PN, CU_G_G150DP, CU_G_G150PN

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_G_G130DP, CU_G_G130PN, CU_G_G150DP, CU_G_G150PN

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

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

r4706 Stato funzione di misura / Funz.mis. stato

CU_G_G130DP, CU_G_G130PN, CU_G_G150DP, CU_G_G150PN

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
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_G_G130DP, CU_G_G130PN, CU_G_G150DP, CU_G_G150PN

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_G_G130DP, CU_G_G130PN, CU_G_G150DP, CU_G_G150PN

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

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

r4709[0...1] Trace, spazio di memoria necessario per funzioni di misura / Trace mem necess.

CU_G_G130DP, CU_G_G130PN, CU_G_G150DP, CU_G_G150PN	**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

p4710[0...1] Trace, condizione di trigger / Trace,azion. trig

CU_G_G130DP, CU_G_G130PN, CU_G_G150DP, CU_G_G150PN	**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_G_G130DP, CU_G_G130PN, CU_G_G150DP, CU_G_G150PN	**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.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

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

p4712[0...1] Trace, soglia di trigger / Trace soglia_trig

CU_G_G130DP, CU_G_G130PN, CU_G_G150DP, CU_G_G150PN

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 -340.28235E36	**Max** 340.28235E36	**Impostazione di fabbrica** 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_G_G130DP, CU_G_G130PN, CU_G_G150DP, CU_G_G150PN

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 -340.28235E36	**Max** 340.28235E36	**Impostazione di fabbrica** 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_G_G130DP, CU_G_G130PN, CU_G_G150DP, CU_G_G150PN

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 -340.28235E36	**Max** 340.28235E36	**Impostazione di fabbrica** 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.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p4715[0...1] Trace, trigger maschera di bit, maschera di bit / Trace masch. trig

CU_G_G130DP, CU_G_G130PN, CU_G_G150DP, CU_G_G150PN	**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.

p4716[0...1] Trace, trigger maschera di bit, condizione di trigger / Trace,azion. trig

CU_G_G130DP, CU_G_G130PN, CU_G_G150DP, CU_G_G150PN	**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_G_G130DP, CU_G_G130PN, CU_G_G150DP, CU_G_G150PN	**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_G_G130DP, CU_G_G130PN, CU_G_G150DP, CU_G_G150PN	**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_G_G130DP, CU_G_G130PN, CU_G_G150DP, CU_G_G150PN	**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

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Dipendenza: Valido solo con p4705 = 4.

p4720[0...1] Trace, clock di registrazione / Trace clock reg

CU_G_G130DP, CU_G_G130PN, CU_G_G150DP, CU_G_G150PN	**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 0.000 [ms]	**Max** 60000.000 [ms]	**Impostazione di fabbrica** 1.000 [ms]

Descrizione: Impostazione del clock di registrazione per Trace.

Indice: [0] = Trace 0
[1] = Trace 1

p4721[0...1] Trace, durata della registrazione / Trace durata reg

CU_G_G130DP, CU_G_G130PN, CU_G_G150DP, CU_G_G150PN	**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 0.000 [ms]	**Max** 3600000.000 [ms]	**Impostazione di fabbrica** 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_G_G130DP, CU_G_G130PN, CU_G_G150DP, CU_G_G150PN	**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 -3600000.000 [ms]	**Max** 3600000.000 [ms]	**Impostazione di fabbrica** 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_G_G130DP, CU_G_G130PN, CU_G_G150DP, CU_G_G150PN	**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 0.03125 [ms]	**Max** 4.00000 [ms]	**Impostazione di fabbrica** 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

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p4724[0...1] Trace, esecuzione della media nell'intervallo di tempo / Trace media

CU_G_G130DP, CU_G_G130PN, CU_G_G150DP, CU_G_G150PN

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

r4725[0...1] Trace, tipo di dati registrati 1 / Tipo reg. Trace 1

CU_G_G130DP, CU_G_G130PN, CU_G_G150DP, CU_G_G150PN

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_G_G130DP, CU_G_G130PN, CU_G_G150DP, CU_G_G150PN

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_G_G130DP, CU_G_G130PN, CU_G_G150DP, CU_G_G150PN

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_G_G130DP, CU_G_G130PN, CU_G_G150DP, CU_G_G150PN

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 2011 All Rights Reserved

r4729[0...1] Trace, numero di valori registrati / Trace n.val. reg.

CU_G_G130DP, CU_G_G130PN, CU_G_G150DP, CU_G_G150PN	**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.

p4730[0...5] Trace, segnale da registrare 0 / Trace segn0 da reg

CU_G_G130DP, CU_G_G130PN, CU_G_G150DP, CU_G_G150PN	**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_G_G130DP, CU_G_G130PN, CU_G_G150DP, CU_G_G150PN	**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_G_G130DP, CU_G_G130PN, CU_G_G150DP, CU_G_G150PN	**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.

© Siemens AG 2011 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

p4733[0...5] Trace, segnale da registrare 3 / Trace segn3 da reg

CU_G_G130DP, CU_G_G130PN, CU_G_G150DP, CU_G_G150PN

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.

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_G_G130DP, CU_G_G130PN, CU_G_G150DP, CU_G_G150PN

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_G_G130DP, CU_G_G130PN, CU_G_G150DP, CU_G_G150PN

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

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p4736[0...5] Trace, segnale da registrare 6 / Trace segn6 da reg

CU_G_G130DP, CU_G_G130PN, CU_G_G150DP, CU_G_G150PN

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

p4737[0...5] Trace, segnale da registrare 7 / Trace segn7 da reg

CU_G_G130DP, CU_G_G130PN, CU_G_G150DP, CU_G_G150PN

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_G_G130DP, CU_G_G130PN, CU_G_G150DP, CU_G_G150PN

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

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

r4741[0...16383] Trace 0, buffer di registrazione segnale 1, virgola mobile / Buf r. trace0 seg1

CU_G_G130DP, CU_G_G130PN, CU_G_G150DP, CU_G_G150PN	**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_G_G130DP, CU_G_G130PN, CU_G_G150DP, CU_G_G150PN	**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.

Dipendenza: Vedi anche: r4740, p4795

r4743[0...16383] Trace 0, buffer di registrazione segnale 3, virgola mobile / Buf r. trace0 seg3

CU_G_G130DP, CU_G_G130PN, CU_G_G150DP, CU_G_G150PN	**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_G_G130DP, CU_G_G130PN, CU_G_G150DP, CU_G_G150PN	**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_G_G130DP, CU_G_G130PN, CU_G_G150DP, CU_G_G150PN	**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

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

r4746[0...16383] Trace 0, buffer di registrazione segnale 6, virgola mobile / Buf r. trace0 seg6

CU_G_G130DP, CU_G_G130PN, CU_G_G150DP, CU_G_G150PN	**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_G_G130DP, CU_G_G130PN, CU_G_G150DP, CU_G_G150PN	**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

r4750[0...16383] Trace 1, buffer di registrazione segnale 0, virgola mobile / Buf r. trace1 seg0

CU_G_G130DP, CU_G_G130PN, CU_G_G150DP, CU_G_G150PN	**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_G_G130DP, CU_G_G130PN, CU_G_G150DP, CU_G_G150PN	**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_G_G130DP, CU_G_G130PN, CU_G_G150DP, CU_G_G150PN	**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

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

r4753[0...16383] Trace 1, buffer di registrazione segnale 3, virgola mobile / Buf r. trace1 seg3

CU_G_G130DP, CU_G_G130PN, CU_G_G150DP, CU_G_G150PN	**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_G_G130DP, CU_G_G130PN, CU_G_G150DP, CU_G_G150PN	**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

r4755[0...16383] Trace 1, buffer di registrazione segnale 5, virgola mobile / Buf r. trace1 seg5

CU_G_G130DP, CU_G_G130PN, CU_G_G150DP, CU_G_G150PN	**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_G_G130DP, CU_G_G130PN, CU_G_G150DP, CU_G_G150PN	**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_G_G130DP, CU_G_G130PN, CU_G_G150DP, CU_G_G150PN	**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

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

r4760[0...16383] Trace 0, buffer di registrazione segnale 0 / Buf r. trace0 seg0

CU_G_G130DP, CU_G_G130PN, CU_G_G150DP, CU_G_G150PN	**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)
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_G_G130DP, CU_G_G130PN, CU_G_G150DP, CU_G_G150PN	**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_G_G130DP, CU_G_G130PN, CU_G_G150DP, CU_G_G150PN	**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

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

r4763[0...16383] Trace 0, buffer di registrazione segnale 3 / Buf r. trace0 seg3

CU_G_G130DP, CU_G_G130PN, CU_G_G150DP, CU_G_G150PN	**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_G_G130DP, CU_G_G130PN, CU_G_G150DP, CU_G_G150PN	**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

r4765[0...16383] Trace 0, buffer di registrazione segnale 5 / Buf r. trace0 seg5

CU_G_G130DP, CU_G_G130PN, CU_G_G150DP, CU_G_G150PN	**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_G_G130DP, CU_G_G130PN, CU_G_G150DP, CU_G_G150PN	**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_G_G130DP, CU_G_G130PN, CU_G_G150DP, CU_G_G150PN	**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

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

r4770[0...16383] Trace 1, buffer di registrazione segnale 0 / Buf r. trace1 seg0

CU_G_G130DP, CU_G_G130PN, CU_G_G150DP, CU_G_G150PN	**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_G_G130DP, CU_G_G130PN, CU_G_G150DP, CU_G_G150PN	**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

r4772[0...16383] Trace 1, buffer di registrazione segnale 2 / Buf r. trace1 seg2

CU_G_G130DP, CU_G_G130PN, CU_G_G150DP, CU_G_G150PN	**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_G_G130DP, CU_G_G130PN, CU_G_G150DP, CU_G_G150PN	**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_G_G130DP, CU_G_G130PN, CU_G_G150DP, CU_G_G150PN	**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

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

r4775[0...16383] Trace 1, buffer di registrazione segnale 5 / Buf r. trace1 seg5

CU_G_G130DP, CU_G_G130PN, CU_G_G150DP, CU_G_G150PN	**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_G_G130DP, CU_G_G130PN, CU_G_G150DP, CU_G_G150PN	**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

r4777[0...16383] Trace 1, buffer di registrazione segnale 7 / Buf r. trace1 seg7

CU_G_G130DP, CU_G_G130PN, CU_G_G150DP, CU_G_G150PN	**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_G_G130DP, CU_G_G130PN, CU_G_G150DP, CU_G_G150PN	**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

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p4781[0...1] Trace, indirizzo fisico, segnale 1 / Ind fis trace seg1

CU_G_G130DP, CU_G_G130PN, CU_G_G150DP, CU_G_G150PN

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_G_G130DP, CU_G_G130PN, CU_G_G150DP, CU_G_G150PN

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

p4783[0...1] Trace, indirizzo fisico, segnale 3 / Ind fis trace seg3

CU_G_G130DP, CU_G_G130PN, CU_G_G150DP, CU_G_G150PN

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_G_G130DP, CU_G_G130PN, CU_G_G150DP, CU_G_G150PN

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

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p4785[0...1] Trace, indirizzo fisico, segnale 5 / Ind fis trace seg5

CU_G_G130DP, CU_G_G130PN, CU_G_G150DP, CU_G_G150PN

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_G_G130DP, CU_G_G130PN, CU_G_G150DP, CU_G_G150PN

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

p4787[0...1] Trace, indirizzo fisico, segnale 7 / Ind fis trace seg7

CU_G_G130DP, CU_G_G130PN, CU_G_G150DP, CU_G_G150PN

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_G_G130DP, CU_G_G130PN, CU_G_G150DP, CU_G_G150PN

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

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

r4790[0...1] Trace, tipo di dati registrati 5 / Tipo reg. Trace 5

CU_G_G130DP, CU_G_G130PN, CU_G_G150DP, CU_G_G150PN

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_G_G130DP, CU_G_G130PN, CU_G_G150DP, CU_G_G150PN

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

r4792[0...1] Trace, tipo di dati registrati 7 / Tipo reg. Trace 7

CU_G_G130DP, CU_G_G130PN, CU_G_G150DP, CU_G_G150PN

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_G_G130DP, CU_G_G130PN, CU_G_G150DP, CU_G_G150PN

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_G_G130DP, CU_G_G130PN, CU_G_G150DP, CU_G_G150PN

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

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

r4799 Trace, spazio di memoria libero / Trace mem libera

CU_G_G130DP, CU_G_G130PN, CU_G_G150DP, CU_G_G150PN

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_G_G130DP, CU_G_G130PN, CU_G_G150DP, CU_G_G150PN

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
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_G_G130DP, CU_G_G130PN, CU_G_G150DP, CU_G_G150PN

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_G_G130DP, CU_G_G130PN, CU_G_G150DP, CU_G_G150PN

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

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

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_G_G130DP, CU_G_G130PN, CU_G_G150DP, CU_G_G150PN

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

p4812 Generatore di funzioni, indirizzo fisico / Indir.fis.gen.funz

CU_G_G130DP, CU_G_G130PN, CU_G_G150DP, CU_G_G150PN

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_G_G130DP, CU_G_G130PN, CU_G_G150DP, CU_G_G150PN

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_G_G130DP, CU_G_G130PN, CU_G_G150DP, CU_G_G150PN

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.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p4816 Generatore di funzioni, scalatura numero intero segnale uscita / FG scal n.int usc

CU_G_G130DP, CU_G_G130PN, CU_G_G150DP, CU_G_G150PN

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

r4817 CO: Generatore di funzioni, numero intero segnale di uscita / FG n.int segn usc

CU_G_G130DP, CU_G_G130PN, CU_G_G150DP, CU_G_G150PN

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_G_G130DP, CU_G_G130PN, CU_G_G150DP, CU_G_G150PN

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_G_G130DP, CU_G_G130PN, CU_G_G150DP, CU_G_G150PN

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

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p4820 Generatore di funzioni, forma del segnale / For.seg.gen.funz.

CU_G_G130DP, CU_G_G130PN, CU_G_G150DP, CU_G_G150PN

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

p4821 Generatore di funzioni, durata periodo / Dur.per.gen funz

CU_G_G130DP, CU_G_G130PN, CU_G_G150DP, CU_G_G150PN

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_G_G130DP, CU_G_G130PN, CU_G_G150DP, CU_G_G150PN

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_G_G130DP, CU_G_G130PN, CU_G_G150DP, CU_G_G150PN

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

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p4824 Generatore di funzioni, ampiezza / Ampiezza gen.funz

CU_G_G130DP, CU_G_G130PN, CU_G_G150DP, CU_G_G150PN

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).

p4825 Generatore di funzioni, 2ª ampiezza / Gen.funz, 2ª amp

CU_G_G130DP, CU_G_G130PN, CU_G_G150DP, CU_G_G150PN

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_G_G130DP, CU_G_G130PN, CU_G_G150DP, CU_G_G150PN

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_G_G130DP, CU_G_G130PN, CU_G_G150DP, CU_G_G150PN

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.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p4828 Generatore di funzioni, limite minimo / Lim.gen.funz.inf

CU_G_G130DP, CU_G_G130PN, CU_G_G150DP, CU_G_G150PN

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).

p4829 Generatore di funzioni, limite massimo / Lim.gen.funz. sup

CU_G_G130DP, CU_G_G130PN, CU_G_G150DP, CU_G_G150PN

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_G_G130DP, CU_G_G130PN, CU_G_G150DP, CU_G_G150PN

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_G_G130DP, CU_G_G130PN, CU_G_G150DP, CU_G_G150PN

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_G_G130DP, CU_G_G130PN, CU_G_G150DP, CU_G_G150PN

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.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

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_G_G130DP, CU_G_G130PN, CU_G_G150DP, CU_G_G150PN

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.

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_G_G130DP, CU_G_G130PN, CU_G_G150DP, CU_G_G150PN

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_G_G130DP, CU_G_G130PN, CU_G_G150DP, CU_G_G150PN

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).

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

r4950 Numero applicazioni OA / Num_appl_OA

Tutti gli oggetti	**Modificabile:** -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 4
	Tipo di dati: Unsigned16	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** -
	Gruppo Par.: Settore OEM	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
	Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
	Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
	0	10	-

Descrizione: Visualizzazione del numero di applicazioni OA installate nella scheda di memoria o nella memoria dell'apparecchio.

Dipendenza: Vedi anche: r4951, r4952, r4955, p4956, r4957, r4958, r4959, r4960

Nota: OA: Open Architecture

r4951 Lunghezza totale identificativi applicazione OA / Lungh id appl OA

Tutti gli oggetti	**Modificabile:** -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 4
	Tipo di dati: Unsigned16	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** -
	Gruppo Par.: Settore OEM	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
	Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
	Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
	0	90	-

Descrizione: Visualizzazione della lunghezza totale degli identificativi di tutte le applicazioni OA installate nella scheda di memoria o nella memoria dell'apparecchio.

Dipendenza: Vedi anche: r4950, r4952, r4955, p4956, r4957, r4958, r4959, r4960

Nota: L'identificativo di un'applicazione OA è composto da max. 8 caratteri più carattere di separazione.

r4952 Lunghezza totale GUID applicazione OA / Lungh GUID appl OA

Tutti gli oggetti	**Modificabile:** -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 4
	Tipo di dati: Unsigned16	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** -
	Gruppo Par.: Settore OEM	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
	Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
	Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
	0	180	-

Descrizione: Visualizzazione della lunghezza totale dei GUID di tutte le applicazioni OA installate nella scheda di memoria o nella memoria dell'apparecchio.

Dipendenza: Vedi anche: r4950, r4951, r4955, p4956, r4957, r4958, r4959, r4960

Nota: Il GUID di un'applicazione OA è composto da 16 caratteri più 1 carattere informazione maggiore più 1 carattere informazione minore.

GUID: Globally Unique IDentifier

r4955[0...n] Identificativi applicazione OA / Identif_appl OA

Tutti gli oggetti	**Modificabile:** -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 4
	Tipo di dati: Unsigned8	**Indice dinamico:** r4951	**Schema logico:** -
	Gruppo Par.: Settore OEM	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
	Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
	Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
	-	-	-

Descrizione: Visualizzazione degli identificativi di tutte le applicazioni OA installate nella scheda di memoria o nella memoria dell'apparecchio.

r4955[0...8]: identificativo dell'applicazione OA 1

r4955[9...17]: identificativo dell'applicazione OA 2, ...

Dipendenza: Vedi anche: r4950, r4951, r4952, p4956, r4957, r4958, r4959, r4960

Attenzione: Se non è installata alcuna applicazione OA, non è possibile accedere ad alcun indice.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p4956[0...n] Attivazione applicazione OA / Attiv OA

Tutti gli oggetti

Modificabile: C1, T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 4
Tipo di dati: Integer16	**Indice dinamico:** r4950	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: Settore OEM	**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 delle applicazioni OA installate nella scheda di memoria o nella memoria dell'apparecchio.

r4956[0]: attivazione dell'applicazione OA 1

r4956[1]: attivazione dell'applicazione OA 2, ...

Valore:
0: Applicazione OA non attiva
1: Applicazione OA attiva

Dipendenza: Vedi anche: r4950, r4951, r4952, r4955, r4957, r4958, r4959, r4960

Attenzione: Se non è installata alcuna applicazione OA, non è possibile accedere ad alcun indice.

r4957[0...n] Versione applicazione OA / Versione OA

Tutti gli oggetti

Modificabile: -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 4
Tipo di dati: Unsigned32	**Indice dinamico:** r4950	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: Settore OEM	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
0	4294967295	-

Descrizione: Visualizzazione della versione delle applicazioni OA installate nella scheda di memoria o nella memoria dell'apparecchio.

r4957[0]: versione dell'applicazione OA 1

r4957[1]: versione dell'applicazione OA 2, ...

Dipendenza: Vedi anche: r4950, r4951, r4952, r4955, p4956, r4958, r4959, r4960

Attenzione: Se non è installata alcuna applicazione OA, non è possibile accedere ad alcun indice.

Nota: Esempio:

Il valore 1010100 deve essere interpretato come V01.01.01.00

r4958[0...n] Versione delle interfacce applicazione OA / Vers_interf OA

Tutti gli oggetti

Modificabile: -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 4
Tipo di dati: Unsigned32	**Indice dinamico:** r4950	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: Settore OEM	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
-	-	-

Descrizione: Visualizzazione della versione delle interfacce delle applicazioni OA installate nella scheda di memoria o nella memoria dell'apparecchio.

r4958[0]: versione delle interfacce dell'applicazione OA 1

r4958[1]: versione delle interfacce dell'applicazione OA 2, ...

Dipendenza: Vedi anche: r4950, r4951, r4952, r4955, p4956, r4957, r4959, r4960

Attenzione: Se non è installata alcuna applicazione OA, non è possibile accedere ad alcun indice.

Nota: Esempio:

Il valore 1010100 deve essere interpretato come V01.01.01.00

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

r4959[0...n] GUID applicazione OA / Guid appl_OA

Tutti gli oggetti

Modificabile: -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 4
Tipo di dati: Unsigned8	**Indice dinamico:** r4952	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: Settore OEM	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
-	-	-

Descrizione: Visualizzazione dei GUID delle applicazioni OA installate nella scheda di memoria o nella memoria dell'apparecchio.

r4959[0...15]: GUID dell'applicazione OA 1

r4960[16]: informazione maggiore dell'applicazione OA 1

r4960[17]: informazione minore dell'applicazione OA 1

r4959[18...33]: GUID dell'applicazione OA 2

r4960[34]: informazione maggiore dell'applicazione OA 2

r4960[35]: informazione minore dell'applicazione OA 2, ...

Dipendenza: Vedi anche: r4950, r4951, r4952, r4955, p4956, r4957, r4958, r4960

Attenzione: Se non è installata alcuna applicazione OA, non è possibile accedere ad alcun indice.

r4960[0...n] GUID oggetto di azionamento applicazione OA / GUID DO OA

Tutti gli oggetti

Modificabile: -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 4
Tipo di dati: Unsigned8	**Indice dinamico:** r4952	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: Settore OEM	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
-	-	-

Descrizione: Visualizzazione dei GUID di questo oggetto di azionamento delle applicazioni OA installate nella scheda di memoria o nella memoria dell'apparecchio.

r4960[0...15]: GUID di questo oggetto di azionamento dell'applicazione OA 1

r4960[16]: informazione maggiore di questo oggetto di azionamento dell'applicazione OA 1

r4960[17]: informazione minore di questo oggetto di azionamento dell'applicazione OA 1

r4960[18...33]: GUID di questo oggetto di azionamento dell'applicazione OA 2

r4960[34]: informazione maggiore di questo oggetto di azionamento dell'applicazione OA 2

r4960[35]: informazione minore di questo oggetto di azionamento dell'applicazione OA 2, ...

Dipendenza: Vedi anche: r4950, r4951, r4952, r4955, p4956, r4957, r4958, r4959

Attenzione: Se non è installata alcuna applicazione OA, non è possibile accedere ad alcun indice.

p4961[0...n] Applicazione OA, registro, selezione modulo / OA reg. selez_mod

Tutti gli oggetti

Modificabile: T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 4
Tipo di dati: Unsigned32	**Indice dinamico:** r4950	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: Settore OEM	**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.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

r4975 Numero applicazioni OA non valide / N_appl_OA non val.

CU_G_G130DP, CU_G_G130PN, CU_G_G150DP, CU_G_G150PN

Modificabile: -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 4
Tipo di dati: Unsigned16	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: Settore OEM	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
-	-	-

Descrizione: Visualizzazione del numero di applicazioni OA non valide installate nella scheda di memoria o nella memoria dell'apparecchio.

Dipendenza: Vedi anche: r4976, r4978, r4979

Nota: OA: Open Architecture

r4976 Lunghezza totale identificativi applicazioni OA non valide / Lungh id OA n_val

CU_G_G130DP, CU_G_G130PN, CU_G_G150DP, CU_G_G150PN

Modificabile: -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 4
Tipo di dati: Unsigned16	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: Settore OEM	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
-	-	-

Descrizione: Visualizzazione della lunghezza totale degli identificativi di tutte le applicazioni OA non valide installate nella scheda di memoria o nella memoria dell'apparecchio.

Dipendenza: Vedi anche: r4975, r4978, r4979

Nota: L'identificativo di un'applicazione OA non valida è composto da max. 8 caratteri oltre al carattere di separazione.

r4978[0...n] Identificativi applicazioni OA non valide / Id appl_OA non val

CU_G_G130DP, CU_G_G130PN, CU_G_G150DP, CU_G_G150PN

Modificabile: -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 4
Tipo di dati: Unsigned8	**Indice dinamico:** r4976	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: Settore OEM	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
-	-	-

Descrizione: Visualizzazione degli identificativi di tutte le applicazioni OA non valide installate nella scheda di memoria o nella memoria dell'apparecchio.

r4978[0...8]: identificativo dell'applicazione OA 1 non valida

r4978[9...17]: identificativo dell'applicazione OA 2, ... non valida

Dipendenza: Vedi anche: r4975, r4976, r4979

Attenzione: Se non è installata alcuna applicazione OA non valida, non è possibile accedere ad alcun indice.

r4979[0...n] Codice errore applicazione OA non valida / Cod_err OA non val

CU_G_G130DP, CU_G_G130PN, CU_G_G150DP, CU_G_G150PN

Modificabile: -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 4
Tipo di dati: Unsigned32	**Indice dinamico:** r4975	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: Settore OEM	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
-	-	-

Descrizione: Visualizzazione dei codici di errore delle applicazioni OA non valide installate nella scheda di memoria o nella memoria dell'apparecchio.

r4979[0]: Valore di errore dell'applicazione OA 1

r4979[1]: valore dell'errore dell'applicazione OA 2, ...

Dipendenza: Vedi anche: r4975, r4976, r4978

Attenzione: Se non è installata alcuna applicazione OA non valida, non è possibile accedere ad alcun indice.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Nota: Il valore del codice di errore deve essere interpretato come binario. I bit hanno il seguente significato:
Bit 0: versione incompatibile dell'interfaccia OA.
Bit 1: impossibile caricare l'applicazione OA.
Bit 2: file di descrizione errati.
Bit 3: l'applicazione OA non definisce alcun tipo di CPU.
Bit 4: applicazione OA non prevista per questo apparecchio (tipo CPU errato).
Bit 5: applicazione OA non prevista per questo apparecchio (tipo ID errato).
Bit 6: file di descrizione errati (Const/Startup non corrispondono).

r7000 Circuito parallelo, numero di parti di potenza attive / Num. p_p attive

B_INF (Parallelo), VECTOR_G130/G150 (Parallelo)

Modificabile: -	**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**
-	-	-

Descrizione: Visualizzazione delle parti di potenza attive in caso di circuito parallelo.
Dipendenza: Vedi anche: p7001

p7001[0...n] Circuito parallelo, abilitazione parti di potenza / Abilit. parte pot.

B_INF (Parallelo), VECTOR_G130/G150 (Parallelo)

Modificabile: T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: Integer16	**Indice dinamico:** PDS, p0120	**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: Abilitazione delle parti di potenza nel circuito parallelo.
Valore:
0: Disattivato
1: Attivato
Dipendenza: Vedi anche: r7000
Nota: Per i motori con sistemi di avvolgimento separati (p7003 = 1) il blocco di una singola parte di potenza non è possibile.
p7001 viene azzerato automaticamente quando una parte di potenza viene disattivata tramite p0125 o p0895.

r7002[0...n] Circuito parallelo, stato parti di potenza / Stato parti pot.

B_INF (Parallelo), VECTOR_G130/G150 (Parallelo)

Modificabile: -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: Integer16	**Indice dinamico:** PDS, p0120	**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	-

Descrizione: Visualizzazione dello stato delle parti di potenza nel circuito parallelo.
Valore:
0: Impulsi bloccati
1: Impulsi abilitati
Dipendenza: Vedi anche: r7000, p7001

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p7003 Circuito parallelo, sistema di avvolgimento / Sistema avvolgim.

VECTOR_G130/G150 (Parallelo)

Modificabile: C2(2)	**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.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
0	1	0

Descrizione:

Indicazione del sistema di avvolgimento in caso di circuito parallelo.

A seconda dell'impostazione si presentano le seguenti condizioni marginali:

Sistema di avvolgimento (p7003 = 0):

- l'identificazione dei dati motore (p1910) determina la resistenza statorica e la resistenza dei cavi. In p0352 viene immessa la resistenza dei cavi di un singolo Motor Module.
- la simmetrizzazione di corrente è attivata di default dopo l'identificazione dei dati motore (p7035 = 1).
- possono essere attivati e disattivati singoli Motor Module (p7001).

Più sistemi di avvolgimento separati o motori (p7003 = 1):

- l'identificazione dati motore (p1910) calcola la resistenza totale. La resistenza dei cavi non viene misurata, bensì immessa come percentuale della resistenza totale (vedere p0352).
- tutti i Motor Module sono attivati. Non è possibile disattivare un Motor Module.

Valore:

0: Sistema di avvolgimento
1: Più sistemi di avvolgimento separati o motori

Dipendenza:

Vedi anche: p1802

p7010 Circuito parallelo, soglia avviso asimmetria di corrente / Soglia av.asim cor

VECTOR_G130/G150 (Parallelo)

Modificabile: U, 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:** PERCENT	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
2 [%]	100 [%]	20 [%]

Descrizione:

Impostazione della soglia di avviso per il rilevamento delle asimmetrie di corrente nel circuito parallelo.

Viene analizzato lo scostamento dei valori di misura dal valore medio. Il valore indicato si riferisce alla corrente nominale della parte di potenza (p7251[0]).

Dipendenza:

Vedi anche: r7251

Vedi anche: A05052

p7011 Circuito parallelo, soglia avviso asimmetria tensione circ. int. / Soglia Vdc_asimm.

B_INF (Parallelo), VECTOR_G130/G150 (Parallelo)

Modificabile: U, 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:** PERCENT	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
2 [%]	100 [%]	10 [%]

Descrizione:

Impostazione della soglia di avviso per il rilevamento delle asimmetrie delle tensioni del circuito intermedio nel circuito parallelo.

Viene analizzato lo scostamento dei valori di misura dal valore medio. Il valore indicato si riferisce alla tensione del circuito intermedio nominale.

Dipendenza:

Vedi anche: A05053

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

r7020[0...n] CO: Circuito parallelo, scostamento di corrente nella fase U / Fase U scost corr

VECTOR_G130/G150 (Parallelo)

Modificabile: -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** PDS, p0120	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: Indicazioni, segnali	**Gruppo delle unità:** 6_5	**Selezione unità:** p0505
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** p2002	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
- [A]	- [A]	- [A]

Descrizione: Visualizzazione dello scostamento del valore attuale di corrente misurato della fase U dal valore medio al valore di picco.

Lo scostamento massimo dal valore medio viene visualizzato in r7025.

Dipendenza: Vedi anche: r7021, r7022, r7025

r7021[0...n] CO: Circuito parallelo, scostamento di corrente nella fase V / Fase V scost corr

VECTOR_G130/G150 (Parallelo)

Modificabile: -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** PDS, p0120	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: Indicazioni, segnali	**Gruppo delle unità:** 6_5	**Selezione unità:** p0505
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** p2002	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
- [A]	- [A]	- [A]

Descrizione: Visualizzazione dello scostamento del valore attuale di corrente misurato della fase V dal valore medio al valore di picco.

Lo scostamento massimo dal valore medio viene visualizzato in r7026.

Dipendenza: Vedi anche: r7020, r7022, r7026

r7022[0...n] CO: Circuito parallelo, scostamento di corrente nella fase W / Fase W scost corr

VECTOR_G130/G150 (Parallelo)

Modificabile: -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** PDS, p0120	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: Indicazioni, segnali	**Gruppo delle unità:** 6_5	**Selezione unità:** p0505
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** p2002	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
- [A]	- [A]	- [A]

Descrizione: Visualizzazione dello scostamento del valore attuale di corrente misurato della fase W dal valore medio al valore di picco.

Lo scostamento massimo dal valore medio viene visualizzato in r7027.

Dipendenza: Vedi anche: r7020, r7021, r7027

r7025 CO: Circuito parallelo, scostamento massimo correnti nella fase U / Fase U I_scost max

VECTOR_G130/G150 (Parallelo)

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

Descrizione: Visualizzazione dello scostamento massimo dei valori attuali di corrente misurati della fase U dal valore medio al valore di picco.

Lo scostamento delle singole correnti dal valore medio viene visualizzato in r7020.

Dipendenza: Vedi anche: r7020, r7026, r7027

Vedi anche: A05052

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

r7026 CO: Circuito parallelo, scostamento massimo correnti nella fase V / Fase V I_scost max

VECTOR_G130/G150 (Parallelo)

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

Descrizione: Visualizzazione dello scostamento massimo dei valori attuali di corrente misurati della fase V dal valore medio al valore di picco.

Lo scostamento delle singole correnti dal valore medio viene visualizzato in r7021.

Dipendenza: Vedi anche: r7021, r7025, r7027

Vedi anche: A05052

r7027 CO: Circuito parallelo, scostamento massimo correnti nella fase W / Fase W I_scost max

VECTOR_G130/G150 (Parallelo)

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

Descrizione: Visualizzazione dello scostamento massimo dei valori attuali di corrente misurati della fase W dal valore medio al valore di picco.

Lo scostamento delle singole correnti dal valore medio viene visualizzato in r7022.

Dipendenza: Vedi anche: r7022, r7025, r7026

Vedi anche: A05052

r7030[0...n] CO: Circuito parallelo, scostamento tensione circuito intermedio / Scostamento Vdc

B_INF (Parallelo), VECTOR_G130/G150 (Parallelo)

Modificabile: -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** PDS, p0120	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: Indicazioni, segnali	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** p2001	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
- [V]	- [V]	- [V]

Descrizione: Visualizzazione dello scostamento della tensione del circuito intermedio misurata rispetto al valore medio.

Lo scostamento massimo dal valore medio viene visualizzato in r7031.

Dipendenza: Vedi anche: r7031

r7031 CO: Circuito parallelo, scostamento tensione circuito intermedio max / Scostam. Vdc max.

B_INF (Parallelo), VECTOR_G130/G150 (Parallelo)

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:** p2001	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
- [V]	- [V]	- [V]

Descrizione: Visualizzazione dell'entità massima dello scostamento delle tensioni del circuito intermedio misurate rispetto al valore medio.

Lo scostamento delle singole tensioni dal valore medio viene visualizzato in r7030.

Dipendenza: Vedi anche: r7030

Vedi anche: A05053

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p7035[0...n] Circuito parallelo, modo oper. regolazione corrente circolare / BA corr. circ.

VECTOR_G130/G150 (Parallelo)

Modificabile: U, T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: Integer16	**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**
0	1	1

Descrizione: Impostazione del tipo di funzionamento della regolazione di corrente circolare.
La regolazione di corrente circolare distribuisce simmetricamente le correnti totali ai singoli convertitori.

Valore:
0: Regolazione corrente circolare disattivata
1: Regolazione corrente circolare attivata

p7036[0...n] Circuito parallelo regolaz. corrente circ. guadagno proporz. / Corrente circ. Kp

VECTOR_G130/G150 (Parallelo)

Modificabile: U, T	**Calcolato:** CALC_MOD_CON	**Livello di accesso:** 3
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**
0.00000 [Ohm]	200.00000 [Ohm]	0.00000 [Ohm]

Descrizione: Impostazione del guadagno proporzionale per regolatore di corrente circolare.
Il parametro viene preimpostato sulla resistenza dei cavi.

p7037[0...n] Circuito parallelo, regolazione corrente circolare, tempo reset / Corr. circ. Tn

VECTOR_G130/G150 (Parallelo)

Modificabile: U, T	**Calcolato:** CALC_MOD_CON	**Livello di accesso:** 3
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**
2.0	1000.0	4.0

Descrizione: Impostazione del tempo di reset del regolatore di corrente circolare.
Il parametro è riferito al tempo di campionamento del regolatore di corrente (p0115[0]).

Dipendenza: Vedi anche: p0115

p7038[0...n] Circuito parallelo, regolazione corrente circolare, limitazione / Lim. corr. circ.

VECTOR_G130/G150 (Parallelo)

Modificabile: U, T	**Calcolato:** CALC_MOD_ALL	**Livello di accesso:** 3
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 [%]	100 [%]	50 [%]

Descrizione: Impostazione della limitazione dei valori di uscita del regolatore di corrente circolare.
A seconda della fase, il parametro è riferito ai tempi di interblocco valvole (p1828, p1829 o p1830).

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p7040[0...n] Circuito parallelo, tempo di interdizione della valvola fase U / Comp t_bloc U

VECTOR_G130/G150 (Parallelo)

Modificabile: U, T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 4
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** PDS, p0120	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: Modulazione	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
-1000000.00 [µs]	1000000.00 [µs]	0.00 [µs]

Descrizione: Al tempo di interdizione della valvola da compensare per la fase U (p1828) si aggiunge il tempo di correzione per il rispettivo Motor Module.

Il valore di correzione serve a compensare le dispersioni esemplari dei tempi di interdizione valvola dei Motor Module nel circuito parallelo.

Dipendenza: Vedi anche: p1828

p7042[0...n] Circuito parallelo, correzione tempo interdizione valvola fase U / Comp t_bloc V

VECTOR_G130/G150 (Parallelo)

Modificabile: U, T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 4
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** PDS, p0120	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: Modulazione	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
-1000000.00 [µs]	1000000.00 [µs]	0.00 [µs]

Descrizione: Al tempo di interdizione della valvola da compensare per la fase V (p1829) si aggiunge il tempo di correzione per il rispettivo Motor Module.

Il valore di correzione serve a compensare le dispersioni campione dei tempi di interdizione valvola dei Motor Module nel circuito parallelo.

Dipendenza: Vedi anche: p1829

p7044[0...n] Circuito parallelo, correzione tempo interdizione valvola fase W / Comp t_bloc W

VECTOR_G130/G150 (Parallelo)

Modificabile: U, T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 4
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** PDS, p0120	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: Modulazione	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
-1000000.00 [µs]	1000000.00 [µs]	0.00 [µs]

Descrizione: Al tempo di interdizione della valvola da compensare per la fase W (p1830) si aggiunge il tempo di correzione per il rispettivo Motor Module.

Il valore di correzione serve a compensare le dispersioni esemplari dei tempi di interdizione valvola dei Motor Module nel circuito parallelo.

Dipendenza: Vedi anche: p1830

r7050[0...n] Circuito parallelo, corrente circolare fase U / Corr.circ. fase U

VECTOR_G130/G150 (Parallelo)

Modificabile: -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** PDS, p0120	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: Indicazioni, segnali	**Gruppo delle unità:** 6_5	**Selezione unità:** p0505
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** p2002	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
- [A]	- [A]	- [A]

Descrizione: Visualizzazione della corrente circolare della fase U come valore di picco.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

r7051[0...n] Circuito parallelo, corrente circolare fase V / Corr.circ. fase V

VECTOR_G130/G150 (Parallelo)

Modificabile: -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** PDS, p0120	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: Indicazioni, segnali	**Gruppo delle unità:** 6_5	**Selezione unità:** p0505
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** p2002	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
- [A]	- [A]	- [A]

Descrizione: Visualizzazione della corrente circolare della fase V come valore di picco.

r7052[0...n] Circuito parallelo, corrente circolare fase W / Corr.circ. fase W

VECTOR_G130/G150 (Parallelo)

Modificabile: -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** PDS, p0120	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: Indicazioni, segnali	**Gruppo delle unità:** 6_5	**Selezione unità:** p0505
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** p2002	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
- [A]	- [A]	- [A]

Descrizione: Visualizzazione della corrente circolare della fase W come valore di picco.

r7100[0...99] Circuito parallelo, buffer circolare codice di anomalia/avviso / Cod. avviso/anom.

B_INF (Parallelo), VECTOR_G130/G150 (Parallelo)

Modificabile: -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
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**
-	-	-

Descrizione: Buffer circolare per anomalie ed avvisi verificatisi per parti di potenza collegate in parallelo (Motor Module, Active Line Infeed, Voltage Sensing Module).

Visualizzazione del codice di anomalia/avviso.

Dipendenza: Vedi anche: r7101, r7102, r7103

Nota: L'ultimo errore verificatosi viene documentato nell'indice 0.

Il parametro è azzerato con POWER ON.

r7101[0...99] Circuito parallelo, buffer circolare numero set di dati / N. rec.dati buffer

B_INF (Parallelo), VECTOR_G130/G150 (Parallelo)

Modificabile: -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
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**
-	-	-

Descrizione: Buffer circolare per anomalie ed avvisi verificatisi per parti di potenza collegate in parallelo (Motor Module, Active Line Infeed, Voltage Sensing Module).

p7101 < 100:

Visualizzazione del numero del set di dati della parte di potenza (Power unit Data Set, PDS).

p7101 >= 100:

Visualizzazione del numero di set di dati del Voltage Sensing Module (VSMDS).

Dipendenza: Vedi anche: r7100, r7102, r7103

Nota: L'ultimo errore verificatosi viene documentato nell'indice 0.

Il parametro è azzerato con POWER ON.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

r7102[0...99] Circuito parallelo, buffer circolare anomalia/avviso avvenuto / Anom/avvisi avven.

B_INF (Parallelo), VECTOR_G130/G150 (Parallelo)

Modificabile: -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
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**
-	-	-

Descrizione: Buffer circolare per anomalie ed avvisi verificatisi per parti di potenza collegate in parallelo (Motor Module, Active Line Infeed, Voltage Sensing Module).
Visualizzazione del runtime relativo di sistema in cui si è verificato l'anomalia o l'avviso.

Dipendenza: Vedi anche: r7100, r7101, r7103

Nota: L'ultimo errore verificatosi viene documentato nell'indice 0.
Il parametro è azzerato con POWER ON.

r7103[0...99] Circuito parallelo, buffer circolare anomalia/avviso scomparso / Anom/avvisi scomp.

B_INF (Parallelo), VECTOR_G130/G150 (Parallelo)

Modificabile: -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
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**
-	-	-

Descrizione: Buffer circolare per anomalie ed avvisi verificatisi per parti di potenza collegate in parallelo (Motor Module, Active Line Infeed, Voltage Sensing Module).
Visualizzazione del runtime relativo di sistema in cui l'anomalia o l'avviso è scomparso.

Dipendenza: Vedi anche: r7100, r7101, r7102

Nota: L'ultimo errore verificatosi viene documentato nell'indice 0.
Il parametro è azzerato con POWER ON.

r7200[0...n] Circuito parallelo, parte di potenza sovraccarico I2T / Sovr.parte pot.I2T

VECTOR_G130/G150 (Parallelo)

Modificabile: -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** PDS, p0120	**Schema logico:** -
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 in caso di circuito parallelo.
Il valore massimo di tutte le parti di potenza viene visualizzato in r0036.

r7201[0...n] CO: Circuito parallelo, parte di potenza temperature max.invertitore / Temp max inv. p_p.

B_INF (Parallelo), VECTOR_G130/G150 (Parallelo)

Modificabile: -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** PDS, p0120	**Schema logico:** -
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 della temperatura massima dell'invertitore nella parte di potenza in caso di circuito parallelo.
Il valore massimo di tutte le parti di potenza viene visualizzato in r0037[0].

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

r7202[0...n] Circuito parallelo, parte di potenza temperature max. str.sbarr. / Temp max stra. p_p

B_INF (Parallelo), VECTOR_G130/G150 (Parallelo)

Modificabile: -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** PDS, p0120	**Schema logico:** -
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 massima dello strato di sbarramento nella parte di potenza in caso di circuito parallelo.
Il valore massimo di tutte le parti di potenza viene visualizzato in r0037[1].

r7203[0...n] Circuito parallelo, parte di potenza temper. max. raddrizzatore / Temp max rad. p_p.

B_INF (Parallelo), VECTOR_G130/G150 (Parallelo)

Modificabile: -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** PDS, p0120	**Schema logico:** -
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 massima del raddrizzatore nella parte di potenza in caso di circuito parallelo.
Il valore massimo di tutte le parti di potenza viene visualizzato in r0037[2].

r7204[0...n] Circuito parallelo, parte di potenza temperature aria ingresso / Temp aria p_p

B_INF (Parallelo), VECTOR_G130/G150 (Parallelo)

Modificabile: -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** PDS, p0120	**Schema logico:** -
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 dell'aria in ingresso nella parte di potenza in caso di circuito parallelo.
Il valore massimo di tutte le parti di potenza viene visualizzato in r0037[3].

r7205[0...n] Circuito parallelo, parte di potenza temperatura elettronica / Temp elettr. p_p

B_INF (Parallelo), VECTOR_G130/G150 (Parallelo)

Modificabile: -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** PDS, p0120	**Schema logico:** -
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 dell'unità elettronica nella parte di potenza in caso di circuito parallelo.
Il valore massimo di tutte le parti di potenza viene visualizzato in r0037[4].

r7206[0...n] Circuito parallelo, parte di potenza temperature invertitore 1 / Temp invert. 1 p_p

B_INF (Parallelo), VECTOR_G130/G150 (Parallelo)

Modificabile: -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** PDS, p0120	**Schema logico:** -
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 dell'invertitore 1 nella parte di potenza in caso di circuito parallelo.
Il valore massimo di tutte le parti di potenza viene visualizzato in r0037[5].

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

r7207[0...n] Circuito parallelo, parte di potenza temperature invertitore 2 / Temp invert. 2 p_p

B_INF (Parallelo), VECTOR_G130/G150 (Parallelo)

Modificabile: -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** PDS, p0120	**Schema logico:** -
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 della temperatura dell'invertitore 2 nella parte di potenza in caso di circuito parallelo.
Il valore massimo di tutte le parti di potenza viene visualizzato in r0037[6].

r7208[0...n] Circuito parallelo, parte di potenza temperature invertitore 3 / Temp invert. 3 p_p

B_INF (Parallelo), VECTOR_G130/G150 (Parallelo)

Modificabile: -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** PDS, p0120	**Schema logico:** -
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 della temperatura dell'invertitore 3 nella parte di potenza in caso di circuito parallelo.
Il valore massimo di tutte le parti di potenza viene visualizzato in r0037[7].

r7209[0...n] Circuito parallelo, parte di potenza temperature invertitore 4 / Temp invert. 4 p_p

B_INF (Parallelo), VECTOR_G130/G150 (Parallelo)

Modificabile: -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** PDS, p0120	**Schema logico:** -
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 della temperatura dell'invertitore 4 nella parte di potenza in caso di circuito parallelo.
Il valore massimo di tutte le parti di potenza viene visualizzato in r0037[8].

r7210[0...n] Circuito parallelo, parte di potenza temperature invertitore 5 / Temp invert. 5 p_p

B_INF (Parallelo), VECTOR_G130/G150 (Parallelo)

Modificabile: -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** PDS, p0120	**Schema logico:** -
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 della temperatura dell'invertitore 5 nella parte di potenza in caso di circuito parallelo.
Il valore massimo di tutte le parti di potenza viene visualizzato in r0037[9].

r7211[0...n] Circuito parallelo, parte di potenza temperature invertitore 6 / Temp invert. 6 p_p

B_INF (Parallelo), VECTOR_G130/G150 (Parallelo)

Modificabile: -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** PDS, p0120	**Schema logico:** -
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 della temperatura dell'invertitore 6 nella parte di potenza in caso di circuito parallelo.
Il valore massimo di tutte le parti di potenza viene visualizzato in r0037[10].

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

r7212[0...n] Circuito parallelo, parte di potenza temperature raddrizzatore 1 / Temp raddr. 1 p_p

B_INF (Parallelo), VECTOR_G130/G150 (Parallelo)

Modificabile: -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** PDS, p0120	**Schema logico:** -
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 della temperatura del raddrizzatore 1 nella parte di potenza in caso di circuito parallelo.
Il valore massimo di tutte le parti di potenza viene visualizzato in r0037[11].

r7213[0...n] Circuito parallelo, parte di potenza temperature raddrizzatore 2 / Temp raddr. 2 p_p

B_INF (Parallelo), VECTOR_G130/G150 (Parallelo)

Modificabile: -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** PDS, p0120	**Schema logico:** -
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 della temperatura del raddrizzatore 2 nella parte di potenza in caso di circuito parallelo.
Il valore massimo di tutte le parti di potenza viene visualizzato in r0037[12].

r7214[0...n] Circuito parallelo, parte di potenza temperature strato sbarr. 1 / Temp str. sb1 p_p

B_INF (Parallelo), VECTOR_G130/G150 (Parallelo)

Modificabile: -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** PDS, p0120	**Schema logico:** -
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 della temperatura dello strato di sbarramento 1 nella parte di potenza in caso di circuito parallelo.
Il valore massimo di tutte le parti di potenza viene visualizzato in r0037[13].

r7215[0...n] Circuito parallelo, parte di potenza temperature strato sbarr. 2 / Temp str. sb2 p_p

B_INF (Parallelo), VECTOR_G130/G150 (Parallelo)

Modificabile: -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** PDS, p0120	**Schema logico:** -
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 della temperatura dello strato di sbarramento 2 nella parte di potenza in caso di circuito parallelo.
Il valore massimo di tutte le parti di potenza viene visualizzato in r0037[14].

r7216[0...n] Circuito parallelo, parte di potenza temperature strato sbarr. 3 / Temp str. sb3 p_p

B_INF (Parallelo), VECTOR_G130/G150 (Parallelo)

Modificabile: -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** PDS, p0120	**Schema logico:** -
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 della temperatura dello strato di sbarramento 3 nella parte di potenza in caso di circuito parallelo.
Il valore massimo di tutte le parti di potenza viene visualizzato in r0037[15].

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

r7217[0...n] Circuito parallelo, parte di potenza temperature strato sbarr. 4 / Temp str. sb4 p_p

B_INF (Parallelo), VECTOR_G130/G150 (Parallelo)

Modificabile: -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** PDS, p0120	**Schema logico:** -
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 dello strato di sbarramento 4 nella parte di potenza in caso di circuito parallelo.
Il valore massimo di tutte le parti di potenza viene visualizzato in r0037[16].

r7218[0...n] Circuito parallelo, parte di potenza temperature strato sbarr. 5 / Temp str. sb5 p_p

B_INF (Parallelo), VECTOR_G130/G150 (Parallelo)

Modificabile: -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** PDS, p0120	**Schema logico:** -
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 dello strato di sbarramento 5 nella parte di potenza in caso di circuito parallelo.
Il valore massimo di tutte le parti di potenza viene visualizzato in r0037[17].

r7219[0...n] Circuito parallelo, parte di potenza temperature strato sbarr. 6 / Temp str. sb6 p_p

B_INF (Parallelo), VECTOR_G130/G150 (Parallelo)

Modificabile: -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** PDS, p0120	**Schema logico:** -
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 dello strato di sbarramento 6 nella parte di potenza in caso di circuito parallelo.
Il valore massimo di tutte le parti di potenza viene visualizzato in r0037[18].

r7220[0...n] CO: Circuito parallelo, azionamento corrente di uscita massima / Max. usc_I azion.

VECTOR_G130/G150 (Parallelo)

Modificabile: -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** PDS, p0120	**Schema logico:** -
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 massima corrente di uscita della parte di potenza.
Il valore minimo di tutte le parti di potenza moltiplicato per il numero di Motor Module viene visualizzato in r0067.

r7222[0...n] CO: Circuito parallelo, valore attuale di corrente / Entità att. I

VECTOR_G130/G150 (Parallelo)

Modificabile: -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** PDS, p0120	**Schema logico:** -
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.
Il valore della somma di tutte le parti di potenza viene visualizzato in r0068.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

r7223[0...n] CO: Circuito parallelo, valore attuale corrente di fase per fase U / I_fase U val.att

VECTOR_G130/G150 (Parallelo)

Modificabile: -
Calcolato: -
Livello di accesso: 3
Tipo di dati: FloatingPoint32
Indice dinamico: PDS, p0120
Schema logico: -
Gruppo Par.: Indicazioni, segnali
Gruppo delle unità: 6_5
Selezione unità: p0505
Non con tipo mot.: -
Normalizzazione: p2002
Lista esperti: 1

Min	Max	Impostazione di fabbrica
- [A]	- [A]	- [A]

Descrizione: Visualizzazione del valore attuale misurato della fase U come valore di picco.
Il valore della somma di tutte le parti di potenza viene visualizzato in r0069[0].

r7224[0...n] CO: Circuito parallelo, valore attuale corrente di fase per fase V / I_fase V val.att

VECTOR_G130/G150 (Parallelo)

Modificabile: -
Calcolato: -
Livello di accesso: 3
Tipo di dati: FloatingPoint32
Indice dinamico: PDS, p0120
Schema logico: -
Gruppo Par.: Indicazioni, segnali
Gruppo delle unità: 6_5
Selezione unità: p0505
Non con tipo mot.: -
Normalizzazione: p2002
Lista esperti: 1

Min	Max	Impostazione di fabbrica
- [A]	- [A]	- [A]

Descrizione: Visualizzazione del valore attuale misurato della fase V come valore di picco.
Il valore della somma di tutte le parti di potenza viene visualizzato in r0069[1].

r7225[0...n] CO: Circuito parallelo, valore attuale corrente di fase per fase W / I_fase W val.att

VECTOR_G130/G150 (Parallelo)

Modificabile: -
Calcolato: -
Livello di accesso: 3
Tipo di dati: FloatingPoint32
Indice dinamico: PDS, p0120
Schema logico: -
Gruppo Par.: Indicazioni, segnali
Gruppo delle unità: 6_5
Selezione unità: p0505
Non con tipo mot.: -
Normalizzazione: p2002
Lista esperti: 1

Min	Max	Impostazione di fabbrica
- [A]	- [A]	- [A]

Descrizione: Visualizzazione del valore attuale misurato della fase W come valore di picco.
Il valore della somma di tutte le parti di potenza viene visualizzato in r0069[2].

r7226[0...n] CO: Circuito parallelo, valore attuale corrente di fase U offset / I_fase U offset

VECTOR_G130/G150 (Parallelo)

Modificabile: -
Calcolato: -
Livello di accesso: 3
Tipo di dati: FloatingPoint32
Indice dinamico: PDS, p0120
Schema logico: -
Gruppo Par.: Indicazioni, segnali
Gruppo delle unità: 6_5
Selezione unità: p0505
Non con tipo mot.: -
Normalizzazione: p2002
Lista esperti: 1

Min	Max	Impostazione di fabbrica
- [A]	- [A]	- [A]

Descrizione: Visualizzazione dell'offset misurato della fase U come valore di picco.
Il valore della somma di tutte le parti di potenza viene visualizzato in r0069[3].

r7227[0...n] CO: Circuito parallelo, valore attuale corrente di fase V offset / I_fase V offset

VECTOR_G130/G150 (Parallelo)

Modificabile: -
Calcolato: -
Livello di accesso: 3
Tipo di dati: FloatingPoint32
Indice dinamico: PDS, p0120
Schema logico: -
Gruppo Par.: Indicazioni, segnali
Gruppo delle unità: 6_5
Selezione unità: p0505
Non con tipo mot.: -
Normalizzazione: p2002
Lista esperti: 1

Min	Max	Impostazione di fabbrica
- [A]	- [A]	- [A]

Descrizione: Visualizzazione dell'offset misurato della fase V come valore di picco.
Il valore della somma di tutte le parti di potenza viene visualizzato in r0069[4].

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

r7228[0...n] CO: Circuito parallelo, valore attuale corrente di fase W offset / I_fase W offset

VECTOR_G130/G150 (Parallelo)

Modificabile: -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** PDS, p0120	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: Indicazioni, segnali	**Gruppo delle unità:** 6_5	**Selezione unità:** p0505
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** p2002	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
- [A]	- [A]	- [A]

Descrizione: Visualizzazione dell'offset misurato della fase W come valore di picco.
Il valore della somma di tutte le parti di potenza viene visualizzato in r0069[5].

r7229[0...n] CO: Circuito parallelo, valore attuale corrente fase somma U, V, W / I_fase somma UVW

VECTOR_G130/G150 (Parallelo)

Modificabile: -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** PDS, p0120	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: Indicazioni, segnali	**Gruppo delle unità:** 6_5	**Selezione unità:** p0505
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** p2002	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
- [A]	- [A]	- [A]

Descrizione: Visualizzazione della somma misurata delle correnti nelle fasi U, V e W come valore di picco.
Il valore della somma di tutte le parti di potenza viene visualizzato in r0069[6].

r7230[0...n] CO: Circuito parallelo, valore attuale tensione circuito intermedio / Vdc_att.

B_INF (Parallelo), VECTOR_G130/G150 (Parallelo)

Modificabile: -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** PDS, p0120	**Schema logico:** -
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 attuale misurato della tensione del circuito intermedio.
Il valore della somma di tutte le parti di potenza viene visualizzato in r0070.

r7231[0...n] CO: Circuito parallelo, valore attuale tensione di fase per fase U / U_fase U val.att.

VECTOR_G130/G150 (Parallelo)

Modificabile: -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** PDS, p0120	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: Indicazioni, segnali	**Gruppo delle unità:** 5_3	**Selezione unità:** p0505
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** p2001	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
- [V]	- [V]	- [V]

Descrizione: Visualizzazione della tensione attuale della fase U.
Il valore medio di tutte le parti di potenza viene visualizzato in r0089[0].

r7232[0...n] CO: Circuito parallelo, valore attuale tensione di fase per fase V / U_fase V val. att.

VECTOR_G130/G150 (Parallelo)

Modificabile: -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** PDS, p0120	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: Indicazioni, segnali	**Gruppo delle unità:** 5_3	**Selezione unità:** p0505
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** p2001	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
- [V]	- [V]	- [V]

Descrizione: Visualizzazione della tensione attuale della fase V.
Il valore medio di tutte le parti di potenza viene visualizzato in r0089[1].

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

r7233[0...n] CO: Circuito parallelo, valore attuale tensione di fase per fase W / U_fase W val.att.

VECTOR_G130/G150 (Parallelo)

Modificabile: -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: FloatingPoint32	**Indice dinamico:** PDS, p0120	**Schema logico:** -
Gruppo Par.: Indicazioni, segnali	**Gruppo delle unità:** 5_3	**Selezione unità:** p0505
Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** p2001	**Lista esperti:** 1
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
- [V]	- [V]	- [V]

Descrizione: Visualizzazione della tensione attuale della fase W.
Il valore medio di tutte le parti di potenza viene visualizzato in r0089[2].

r7240[0...n] Circuito parallelo, parola di stato 1 unità di comando / Unità comando ZSW1

VECTOR_G130/G150 (Parallelo)

Modificabile: -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 4
Tipo di dati: Unsigned16	**Indice dinamico:** PDS, p0120	**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 1 della parte di potenza.

Campo di bit:

Bit	Nome del segnale	Segnale 1	Segnale 0	FP
00	Errore con criticità temporale	On	Off	-
01	Modo unità di comando bit 0	On	Off	-
02	Abilitaz. impulsi	On	Off	-
03	Interruttore automatico superiore 5 V	On	Off	-
04	Interruttore automatico inferiore 5 V	On	Off	-
05	Modo unità di comando bit 1	On	Off	-
06	Modo unità di comando bit 2	On	Off	-
07	Stato del freno	On	Off	-
08	Freno, diagnostica	On	Off	-
09	Freno per cortocircuito dell'indotto	Attivo	Non attivo	-
10	Stato unità di comando bit 0	On	Off	-
11	Stato unità di comando bit 1	On	Off	-
12	Stato unità di comando bit 2	On	Off	-
13	Bit stato allar. 0	On	Off	-
14	Bit stato allar. 1	On	Off	-
15	Diagnostica 24 V	On	Off	-

r7250[0...4] Circuito parallelo, parte di potenza, potenza nominale / Potenza nom. PP

B_INF (Parallelo), VECTOR_G130/G150 (Parallelo)

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 delle singole parti di potenza collegate in parallelo per diversi cicli.
La somma delle potenze nominali di tutte le parti di potenza parallele viene visualizzata in r0206.

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

Dipendenza: Il valore viene visualizzato in [kW] o [hp].
Vedi anche: p0100, p0205

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

r7251[0...4] Circuito parallelo, parte di potenza, corrente nominale / Corr. nom. PP

B_INF (Parallelo), VECTOR_G130/G150 (Parallelo)

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**
- [Aeff]	- [Aeff]	- [Aeff]

Descrizione: Visualizzazione della corrente nominale delle singole parti di potenza collegate in parallelo per diversi cicli.
La somma delle correnti nominali di tutte le parti di potenza parallele viene visualizzata in r0207.

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

Dipendenza: Vedi anche: p0205

r7252[0...4] Circuito parallelo, parte di potenza, corrente massima / Parte pot.I max

B_INF (Parallelo), VECTOR_G130/G150 (Parallelo)

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**
- [Aeff]	- [Aeff]	- [Aeff]

Descrizione: Visualizzazione della corrente di uscita massima delle singole parti di potenza collegate in parallelo.
La somma delle correnti massime di tutte le parti di potenza parallele viene visualizzata in r0209.

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

Dipendenza: Vedi anche: p0205

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_G_G130DP, CU_G_G130PN, CU_G_G150DP, CU_G_G150PN

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.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Valore:
0: Inattivo
1: Attivo

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)

p7770 Azione NVRAM / Azione NVRAM

B_INF, ENCODER, HUB, TB30, TM31, TM54F_MA, TM54F_SL, VECTOR_G130/G150

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	0

Descrizione: Impostazione dell'azione da eseguire per i dati NVRAM.
Al termine dell'azione, il valore viene impostato automaticamente a 0.

Valore:
0: Inattivo
1: Carica dati NVRAM nei parametri
2: Carica parametri nella NVRAM
3: Resettare

Attenzione: Dopo l'azione p7770 = 1 gli impulsi non possono più essere abilitati.
Dopo l'azione p7770 = 2 è indispensabile salvare i parametri (p0977 = 1) ed eseguire un riavvio a caldo (p0009 = 30, p0976 = 2, 3). In questo modo i valori registrati diventano attivi.

Nota: Valore = 1:
Con questa azione i dati della NVRAM vengono caricati nei parametri.
Valore = 2:
Con questa azione i parametri vengono caricati nella NVRAM.
Valore = 3:
Con questa azione i parametri p7771 ... p7774 vengono riportati ai valori di fabbrica.
Quest'azione è utile per non sovraccaricare inutilmente il successivo upload/download.

p7788 Parte di potenza, sorvegl. funz. vitale, finestra di tolleranza / Pp f_vit fin_toll

B_INF, VECTOR_G130/G150

Modificabile: U, T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 4
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	1000	10

Descrizione: Impostazione della finestra di tolleranza per la sorveglianza della funzionalità vitale durante la comunicazione con la parte di potenza.

Dipendenza: Vedi anche: A30853

Nota: Viene creata una finestra a scorrimento sui telegrammi DRIVE-CLiQ.
Se nella finestra compare più di un errore di funzionalità vitale, viene emesso l'avviso A30853.
Quanto più piccolo è p7788, tanto maggiore è la tolleranza di sorveglianza.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p7789 Parte di potenza, sorvegl. funzionalità vitale, soglia di anom. / Pp f_vit s_anom

B_INF, VECTOR_G130/G150

Modificabile: U, T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 4
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**
0	1000	1

Descrizione: Impostazione del numero di errori di funzionalità vitale successivi tollerati durante la comunicazione con la parte di potenza.

Dipendenza: Vedi anche: F30008

Nota: In caso di errore viene emesso F30008.
Più il valore del parametro è elevato, maggiore è la tolleranza di sorveglianza.

p7820 Numero di componente DRIVE-CLiQ / N. comp. DLQ

CU_G_G130DP, CU_G_G130PN, CU_G_G150DP, CU_G_G150PN

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_G_G130DP, CU_G_G130PN, CU_G_G150DP, CU_G_G150PN

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_G_G130DP, CU_G_G130PN, CU_G_G150DP, CU_G_G150PN

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_G_G130DP, CU_G_G130PN, CU_G_G150DP, CU_G_G150PN

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.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Dipendenza: Vedi anche: p7820, p7821, p7822

r7825[0...6] Versioni componente DRIVE-CLiQ / Versione DLQ

CU_G_G130DP, CU_G_G130PN, CU_G_G150DP, CU_G_G150PN

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

Dipendenza: Vedi anche: p7828

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.

p7826 Update del firmware automatico / Update FW autom

CU_G_G130DP, CU_G_G130PN, CU_G_G150DP, CU_G_G150PN

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	2	1

Descrizione: Impostazione del comportamento per l'update automatico del firmware del componente DRIVE-CLiQ.

Valore:
0: Disattivato
1: Upgrade e Downgrade
2: Upgrade

Attenzione: Un'eventuale modifica del parametro diventa attiva al successivo avviamento del sistema di azionamento.

Nota: L'aggiornamento automatico del firmware viene eseguito durante l'avviamento del sistema. Pertanto l'avviamento può richiedere alcuni minuti.
Al termine dell'update occorre eseguire un POWER ON (disinserzione/reinserzione) del componente interessato.
L'esecuzione dell'update del firmware viene visualizzato nel seguente modo:
Control Unit (LED RDY):
Lampeggio con luce gialla con 0,5 Hz --> Update del firmware attivo.
Lampeggio con luce gialla con 2 Hz --> Occorre eseguire un POWER ON del componente interessato.
Componenti interessati:
Lampeggio con luce rossa/gialla con 0,5 Hz --> Update del firmware attivo.
Lampeggio con luce rossa/verde con 2 Hz --> Occorre eseguire un POWER ON del componente.
Solo i componenti a partire dalla versione 2.5 del firmware supportano il lampeggio con luce rossa/verde a 2 Hz.

r7827 Update del firmware, indicazione della progressione / Update FW, progres

CU_G_G130DP, CU_G_G130PN, CU_G_G150DP, CU_G_G150PN

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.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p7828[0...1] Numero di componente del download del firmware / Downl. FW n. comp.

CU_G_G130DP, CU_G_G130PN, CU_G_G150DP, CU_G_G150PN

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	399	0

Descrizione: Impostazione del numero di componente per il componente DRIVE-CLiQ desiderato.

Indice 0:

Numero di componente di DRIVE-CLiQ per cui deve avvenire un download del firmware.

Indice 1:

Numero del componente DRIVE-CLiQ per il quale in r7825 deve essere visualizzata la versione di riferimento del firmware memorizzata sulla scheda di memoria/memoria dell'apparecchio.

Indice: [0] = Download del firmware
[1] = Versione di riferimento del firmware

Dipendenza: Vedi anche: p0121, p0141, p0151, p7829

Nota: Con p7828[0] = 399 avviene il download del firmware per tutti i componenti presenti.

Con p7829 = 1 si avvia il download del firmware.

p7829 Attivare il download del firmware / Attiv. downl. FW

CU_G_G130DP, CU_G_G130PN, CU_G_G150DP, CU_G_G150PN

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	999	0

Descrizione: Attivazione del download del firmware per i componenti DRIVE-CLiQ specificati in p7828.

1: Attivare download.

0: Download terminato correttamente.

> 1: Codice di errore

011: Il componente DRIVE-CLiQ ha rilevato un errore di checksum.

015: Il contenuto del file del firmware non viene accettato dai componenti DRIVE-CLiQ selezionati.

018: Versione del firmware troppo vecchia non accettata dal componente.

019: Versione del firmware non adatta alla versione hardware del componente.

101: Nessuna risposta dal componente DRIVE-CLiQ dopo vari tentativi di comunicazione.

140: Il file del firmware per il componente DRIVE-CLiQ non è presente sulla scheda di memoria/memoria dell'apparecchio.

143: Il componente non è passato alla modalità di download del firmware. La cancellazione del firmware presente è fallita.

144: Durante la verifica del firmware caricato (checksum) il componente ha rilevato un errore. Il file sulla scheda di memoria/memoria dell'apparecchio potrebbe essere danneggiato.

145: La verifica del firmware caricato (checksum) non è stata terminata dal componente nel tempo previsto.

156: Il componente con il numero di componente indicato non esiste.

Altri valori:

Solo per la diagnostica errori interna Siemens.

Dipendenza: Vedi anche: p7828

Nota: Se il download del firmware viene eseguito correttamente, p7829 è automaticamente impostato = 0.

Il nuovo firmware diventa attivo solo all'avviamento successivo.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p7830 Diagnostica, selezione telegramma / Diag telegramma

ENCODER, VECTOR_G130/G150	**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

ENCODER, VECTOR_G130/G150	**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
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

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

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
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

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

r7832[0...15] Telegramma, formato numero di diagnostica / Tel formato diag

ENCODER, VECTOR_G130/G150

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

ENCODER, VECTOR_G130/G150

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.

r7834[0...15] Telegramma, Diagnose Signed / Tel Diag Signed

ENCODER, VECTOR_G130/G150

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.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

r7835[0...15] Telegramma, Diagnose Real / Tel Diag Real

ENCODER, VECTOR_G130/G150

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

ENCODER, VECTOR_G130/G150

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
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

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

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
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

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

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_G_G130DP, CU_G_G130PN, CU_G_G150DP, CU_G_G150PN	**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 2011 All Rights Reserved

r7844[0...1] Versione firmware su scheda di memoria/memoria apparecchio / FW scheda/mem.app.

CU_G_G130DP, CU_G_G130PN, CU_G_G150DP, CU_G_G150PN

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_G_G130DP, CU_G_G130PN, CU_G_G150DP, CU_G_G150PN

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_G_G130DP, CU_G_G130PN, CU_G_G150DP, CU_G_G150PN

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_G_G130DP, CU_G_G130PN, CU_G_G150DP, CU_G_G150PN

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 2011 All Rights Reserved

p7857 Modalità avviamento parziale / Modo avvio parz.

B_INF, ENCODER, HUB, TB30, TM31, TM54F_MA, TM54F_SL, VECTOR_G130/G150	**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_G_G130DP, CU_G_G130PN, CU_G_G150DP, CU_G_G150PN	**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_G_G130DP, CU_G_G130PN, CU_G_G150DP, CU_G_G150PN	**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 2011 All Rights Reserved

r7868[0...24] Modifiche configurazione, oggetto di azionamento, rimando / Mod_config DO rim.

CU_G_G130DP, CU_G_G130PN, CU_G_G150DP, CU_G_G150PN

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

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

r7869[0...24] Modifiche dello stato, oggetto di azionamento, rimando / Mod_stato DO rim.

CU_G_G130DP, CU_G_G130PN, CU_G_G150DP, CU_G_G150PN

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.
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_G_G130DP, CU_G_G130PN, CU_G_G150DP, CU_G_G150PN

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.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

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.

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

B_INF	**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

Dipendenza: Vedi anche: r7868, r7870

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

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.

r7871[0...10] Modifiche di configurazione oggetto di azionamento / Mod_config DO

CU_G_G130DP, CU_G_G130PN, CU_G_G150DP, CU_G_G150PN

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

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

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.

r7871[0...15] Modifiche di configurazione oggetto di azionamento / Mod_config DO

ENCODER

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] = Tipo enc. (p0400)

Dipendenza: Vedi anche: r7868, r7870

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Nota: Per l'indice 0:

Modificando uno dei seguenti indici viene incrementato il valore in questo indice.

Per l'indice 1:

configurazione 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 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 15:

configurazione encoder. Modificando p0400 viene incrementato il valore in questo indice.

r7871[0...10] Modifiche di configurazione oggetto di azionamento / Mod_config DO

HUB, TB30, TM31	**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] = 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

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

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 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.

r7871[0...10] Modifiche di configurazione oggetto di azionamento / Mod_config DO

TM54F_MA, TM54F_SL

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] = Riservato
[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

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

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 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.

r7871[0...15] Modifiche di configurazione oggetto di azionamento / Mod_config DO

VECTOR_G130/G150

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

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

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.

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.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

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_G_G130DP, CU_G_G130PN, CU_G_G150DP, CU_G_G150PN

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
[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.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

r7901[0...43] Tempi di campionamento / Tempi campionam.

CU_G_G130DP, CU_G_G130PN, CU_G_G150DP, CU_G_G150PN

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_G_G130DP, CU_G_G130PN, CU_G_G150DP, CU_G_G150PN

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_G_G130DP, CU_G_G130PN, CU_G_G150DP, CU_G_G150PN

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
[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_G_G130DP, CU_G_G130PN, CU_G_G150DP, CU_G_G150PN

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.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

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_G_G130DP, CU_G_G130PN, CU_G_G150DP, CU_G_G150PN

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_G_G130DP, CU_G_G130PN, CU_G_G150DP, CU_G_G150PN

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: r8513 per ulteriori interconnessioni.

Dipendenza: Vedi anche: r8513

p8504 CI: Trasferimento dati 2 parola per parola / Transfer 2 word

CU_G_G130DP, CU_G_G130PN, CU_G_G150DP, CU_G_G150PN

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

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p8505 CI: Trasferimento dati 3 parola per parola / Transfer 3 word

CU_G_G130DP, CU_G_G130PN, CU_G_G150DP, CU_G_G150PN

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_G_G130DP, CU_G_G130PN, CU_G_G150DP, CU_G_G150PN

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_G_G130DP, CU_G_G130PN, CU_G_G150DP, CU_G_G150PN

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: 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	-

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

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_G_G130DP, CU_G_G130PN, CU_G_G150DP, CU_G_G150PN

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_G_G130DP, CU_G_G130PN, CU_G_G150DP, CU_G_G150PN

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_G_G130DP, CU_G_G130PN, CU_G_G150DP, CU_G_G150PN

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: p8504.

Dipendenza: Vedi anche: p8504

r8515 CO: Trasferimento dati ricevuti 3 parola per parola / Trans 3 parola ric

CU_G_G130DP, CU_G_G130PN, CU_G_G150DP, CU_G_G150PN

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

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p8550 AOP LOCAL/REMOTE / AOP LOCAL/REMOTE

CU_G_G130DP, CU_G_G130PN, CU_G_G150DP, CU_G_G150PN

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	-

r8570[0...39] Macro oggetto di azionamento / Macro DO

B_INF, CU_G_G130DP, CU_G_G130PN, CU_G_G150DP, CU_G_G150PN, TM31, VECTOR_G130/G150

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 macro memorizzati su scheda di memoria/memoria dell'apparecchio nella directory corrispondente.

Dipendenza: Vedi anche: p0015

Nota: Con valore = 9999999 vale: Il processo di lettura è ancora in corso.

r8571[0...39] Macro ingr_bin(BI) / Macro BI

B_INF, VECTOR_G130/G150

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.

Dipendenza: Vedi anche: p0700

Nota: Con valore = 9999999 vale: Il processo di lettura è ancora in corso.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

r8572[0...39] Macro ingr. connettore (CI) per valori di rifer. di num. di giri / Macr CI n_rif.

B_INF, VECTOR_G130/G150	**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.
Dipendenza: Vedi anche: p1000
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

B_INF, VECTOR_G130/G150	**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.
Dipendenza: Vedi anche: p1500
Nota: Con valore = 9999999 vale: Il processo di lettura è ancora in corso.

r8585 Esecuzione macro corrente / Macro eseguita

B_INF, CU_G_G130DP, CU_G_G130PN, CU_G_G150DP, CU_G_G150PN, TB30, TM31, VECTOR_G130/G150	**Modificabile:** -	**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:** 0
	Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
	-	-	-

Descrizione: Indicazione della macro correntemente eseguita sull'oggetto di azionamento.
Dipendenza: Vedi anche: p0015, p0700, p1000, p1500, r8570, r8571, r8572, r8573

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

r8600 CAN Device Type / Tipo dispos.

CU_G_G130DP (CAN), CU_G_G130PN (CAN), CU_G_G150DP (CAN), CU_G_G150PN (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.

= FFFF0192 hex: più azionamenti - Il 1° azionamento è un Active Line Module, un servoazionamento o un azionamento vettoriale

= FFFF0191 hex: più azionamenti - Il 1° azionamento è un Terminal Module

= 02010192 hex: 1 azionamento vettoriale

= 00020192 hex: 1 servoazionamento

= 01000192 hex: 1 Active Line Module

= 00080191 hex: 1 Terminal Module

Nota:

Corrisponde all'oggetto CANopen 1000 hex.

Inoltre per ogni azionamento riconosciuto viene visualizzato il Device Type nell'oggetto 67FF hex + 800 hex * x (x: numero azionamento 0 ... 7).

r8601 CAN Error Register / Error Register

CU_G_G130DP (CAN), CU_G_G130PN (CAN), CU_G_G150DP (CAN), CU_G_G150PN (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 2011 All Rights Reserved

p8602 CAN SYNC-Object / SYNC-Object

CU_G_G130DP (CAN), CU_G_G130PN (CAN), CU_G_G150DP (CAN), CU_G_G150PN (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_G_G130DP (CAN), CU_G_G130PN (CAN), CU_G_G150DP (CAN), CU_G_G150PN (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_G_G130DP (CAN), CU_G_G130PN (CAN), CU_G_G150DP (CAN), CU_G_G150PN (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

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Nota: Con p8604[0] = 0 e/o p8604[1] = 0 il protocollo Node Guarding non viene utilizzato.
Può essere usato Node Guarding o Heartbeat.

p8606 CAN Producer Heartbeat Time / Prod Heartb Time

CU_G_G130DP (CAN), CU_G_G130PN (CAN), CU_G_G150DP (CAN), CU_G_G150PN (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_G_G130DP (CAN), CU_G_G130PN (CAN), CU_G_G150DP (CAN), CU_G_G150PN (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)

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p8608[0...1] CAN Clear Bus Off Error / Err dis.canc.bus

CU_G_G130DP (CAN), CU_G_G130PN (CAN), CU_G_G150DP (CAN), CU_G_G150PN (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
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_G_G130DP (CAN), CU_G_G130PN (CAN), CU_G_G150DP (CAN), CU_G_G150PN (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_G_G130DP (CAN), CU_G_G130PN (CAN), CU_G_G150DP (CAN), CU_G_G150PN (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.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

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_G_G130DP (CAN), CU_G_G130PN (CAN), CU_G_G150DP (CAN), CU_G_G150PN (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.

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.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

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
[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

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

[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_G_G130DP (CAN), CU_G_G130PN (CAN), CU_G_G150DP (CAN), CU_G_G150PN (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 2011 All Rights Reserved

r8621 Node-ID CAN attivo / Node-ID att.

CU_G_G130DP (CAN), CU_G_G130PN (CAN), CU_G_G150DP (CAN), CU_G_G150PN (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_G_G130DP (CAN), CU_G_G130PN (CAN), CU_G_G150DP (CAN), CU_G_G150PN (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.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p8623[0...7] CAN Bit Timing selection / Sel. timing Bit

CU_G_G130DP (CAN), CU_G_G130PN (CAN), CU_G_G150DP (CAN), CU_G_G150PN (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
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.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p8630[0...2] CAN Oggetti virtuali / Oggetti virtuali

CU_G_G130DP (CAN), CU_G_G130PN (CAN), CU_G_G150DP (CAN), CU_G_G150PN (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

VECTOR_G130/G150 (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.

Valore:
0: Nessuna reazione
1: OFF1
2: OFF2
3: OFF3

Dipendenza:
Vedi anche: F08700

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

r8680[0...36] CAN Diagnosis Hardware / Diagnosi HW

CU_G_G130DP (CAN), CU_G_G130PN (CAN), CU_G_G150DP (CAN), CU_G_G150PN (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 2011 All Rights Reserved

p8684 CAN NMT Stato dopo l'avvio / NMT stato dopo avv

CU_G_G130DP (CAN), CU_G_G130PN (CAN), CU_G_G150DP (CAN), CU_G_G150PN (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_G_G130DP (CAN), CU_G_G130PN (CAN), CU_G_G150DP (CAN), CU_G_G150PN (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_G_G130DP (CAN), CU_G_G130PN (CAN), CU_G_G150DP (CAN), CU_G_G150PN (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 (p8848) viene arrotondato.
Se entro questo tempo non vengono ricevuti dati di processo, viene emessa l'anomalia F08702.

Dipendenza: Vedi anche: p8848
Vedi anche: F08702

Nota: 0: La sorveglianza è disattivata.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p8700[0...1] CAN Receive PDO 1 / Receive PDO 1

VECTOR_G130/G150 (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).

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: p8740, 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

VECTOR_G130/G150 (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: p8740, 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

VECTOR_G130/G150 (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: p8740, 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

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p8703[0...1] CAN Receive PDO 4 / Receive PDO 4

VECTOR_G130/G150 (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

Dipendenza: Un COB-ID valido può essere impostato solo per il canale esistente.
Vedi anche: p8740, 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

VECTOR_G130/G150 (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: p8740, 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

VECTOR_G130/G150 (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: p8740, 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

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p8706[0...1] CAN Receive PDO 7 / Receive PDO 7

VECTOR_G130/G150 (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: p8740, p8741

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

VECTOR_G130/G150 (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: p8740, 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

VECTOR_G130/G150 (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.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p8711[0...3] CAN Receive Mapping per RPDO 2 / Mapping RPDO 2

VECTOR_G130/G150 (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.

p8712[0...3] CAN Receive Mapping per RPDO 3 / Mapping RPDO 3

VECTOR_G130/G150 (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

VECTOR_G130/G150 (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.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p8714[0...3] CAN Receive Mapping per RPDO 5 / Mapping RPDO 5

VECTOR_G130/G150 (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.

p8715[0...3] CAN Receive Mapping per RPDO 6 / Mapping RPDO 6

VECTOR_G130/G150 (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

VECTOR_G130/G150 (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.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p8717[0...3] CAN Receive Mapping per RPDO 8 / Mapping RPDO 8

VECTOR_G130/G150 (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.

p8720[0...4] CAN Transmit PDO 1 / Transmit PDO 1

VECTOR_G130/G150 (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: p8740, 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

VECTOR_G130/G150 (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).

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

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: p8740, 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

p8722[0...4] CAN Transmit PDO 3 / Transmit PDO 3

VECTOR_G130/G150 (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: p8740, 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

VECTOR_G130/G150 (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)

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Dipendenza: Un COB-ID valido può essere impostato solo per il canale esistente.
Vedi anche: p8740, 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

p8724[0...4] CAN Transmit PDO 5 / Transmit PDO 5

VECTOR_G130/G150 (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: p8740, 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

VECTOR_G130/G150 (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: p8740, 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.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

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

p8726[0...4] CAN Transmit PDO 7 / Transmit PDO 7

VECTOR_G130/G150 (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: p8740, 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

VECTOR_G130/G150 (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: p8740, 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 2011 All Rights Reserved

p8730[0...3] CAN Transmit Mapping per TPDO 1 / Mapping TPDO 1

VECTOR_G130/G150 (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

VECTOR_G130/G150 (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

VECTOR_G130/G150 (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

VECTOR_G130/G150 (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 2011 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

VECTOR_G130/G150 (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

VECTOR_G130/G150 (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

VECTOR_G130/G150 (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 2011 All Rights Reserved

p8737[0...3] CAN Transmit Mapping per TPDO 8 / Mapping TPDO 8

VECTOR_G130/G150 (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.

p8740[0...23] CAN Suddivisione canali / Suddiv. canali

CU_G_G130DP (CAN), CU_G_G130PN (CAN), CU_G_G150DP (CAN), CU_G_G150PN (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	8	0

Descrizione: Impostazione del numero dei canali per Receive PDO e Transmit PDO.
Per determinare il numero di canali di un azionamento esistono 3 indici (3 * n indici, n = 8).
Indice 0: Numero dei canali per Receive PDO (1º azionamento)
Indice 1: Numero dei canali per Transmit PDO (1º azionamento)
Indice 2: Riservato
Di conseguenza gli indici da 3 a 5 valgono per il 2º azionamento, ecc.

Indice:
[0] = Numero dei canali per Receive PDO (1º azionamento)
[1] = Numero dei canali per Transmit PDO (1º azionamento)
[2] = Riservato
[3] = Numero dei canali per Receive PDO (2º azionamento)
[4] = Numero dei canali per Transmit PDO (2º azionamento)
[5] = Riservato
[6] = Numero dei canali per Receive PDO (3º azionamento)
[7] = Numero dei canali per Transmit PDO (3º azionamento)
[8] = Riservato
[9] = Numero dei canali per Receive PDO (4º azionamento)
[10] = Numero dei canali per Transmit PDO (4º azionamento)
[11] = Riservato
[12] = Numero dei canali per Receive PDO (5º azionamento)
[13] = Numero dei canali per Transmit PDO (5º azionamento)
[14] = Riservato
[15] = Numero dei canali per Receive PDO (6º azionamento)
[16] = Numero dei canali per Transmit PDO (6º azionamento)
[17] = Riservato
[18] = Numero dei canali per Receive PDO (7º azionamento)
[19] = Numero dei canali per Transmit PDO (7º azionamento)
[20] = Riservato
[21] = Numero dei canali per Receive PDO (8º azionamento)
[22] = Numero dei canali per Transmit PDO (8º azionamento)
[23] = Riservato

Dipendenza: Vedi anche: p8741

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Nota: La suddivisione dei canali non ha ancora alcun effetto. Per confermare occorre impostare p8741 = 1.

p8741 CAN PDO Conferma configurazione / PDO Conf.config.

CU_G_G130DP (CAN), CU_G_G130PN (CAN), CU_G_G150DP (CAN), CU_G_G150PN (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 della suddivisione dei canali effettuata (p8740) e dell'impostazione del Predefined Connection Set (p8744).

Valore:
0: Inattivo
1: Conferma configurazione

Dipendenza: Vedi anche: p8740, p8744

r8742 CAN Numero canali RPDO liberi / Vis. RPDO liberi

CU_G_G130DP (CAN), CU_G_G130PN (CAN), CU_G_G150DP (CAN), CU_G_G150PN (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 dei canali RPDO ancora disponibili.

Dipendenza: Vedi anche: p8741

Nota: L'aggiornamento della visualizzazione avviene dopo la risposta della configurazione (p8741 = 1).
Per il calcolo vengono considerati solo i canali RPDO di p8740 per i quali esiste un asse nella topologia!
RPDO: Receive Process Data Object

r8743[0...7] CAN Assegnazione ID azionamento/drive / ID azionam./drive

CU_G_G130DP (CAN), CU_G_G130PN (CAN), CU_G_G150DP (CAN), CU_G_G150PN (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

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p8744 CAN PDO Mapping Configurazione / Conf. PDO Mapping

VECTOR_G130/G150 (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.

Valore:
1: Predefined Connection Set
2: PDO Mapping libero

r8750[0...15] CAN Oggetti Receive mappati 16 bit / RPDO 16 mapp

VECTOR_G130/G150 (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

VECTOR_G130/G150 (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.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

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

r8760[0...14] CAN Oggetti Receive mappati 32 bit / RPDO 32 mapp

VECTOR_G130/G150 (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

VECTOR_G130/G150 (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.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

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

VECTOR_G130/G150 (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.

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

VECTOR_G130/G150 (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.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Dipendenza: Vedi anche: r8784

p8786 BI: CAN Parola di stato bit 14 / Par. stato bit 14

VECTOR_G130/G150 (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

VECTOR_G130/G150 (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

p8790 CAN Interconnessione automatica parola di comando / STW interconn.auto

VECTOR_G130/G150 (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, r8850, r8890, r8891, r8892, r8893

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.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

r8795 CAN Parola di comando / Parola comando

VECTOR_G130/G150 (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).

r8796 CAN Target Velocity / Target Velocity

VECTOR_G130/G150 (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

VECTOR_G130/G150 (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

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p8798[0...1] CAN Fattore di conversione del numero di giri / Fatt conv n giri

VECTOR_G130/G150 (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

p8815[0...1] IF1/IF2, PZD selezione della funzionalità / IF1/IF2 PZD funz.

CU_G_G130DP, CU_G_G130PN, CU_G_G150DP, CU_G_G150PN

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: Selezione dell'interfaccia PZD per la funzionalità della sincronizzazione di clock e PROFIsafe.

Valore:
1: Interface 1 (IF1)
2: Interface 2 (IF2)

Indice: [0] = Sincronismo di clock
[1] = PROFIsafe

Dipendenza: Vedi anche: p8839

Nota: Una modifica diventa attiva solo dopo POWER ON, reset o download del progetto.
Esempio:
p8815[0] = 1: IF1 supporta il sincronismo di clock.
p8815[1] = 2: IF2 supporta PROFIsafe.

p8829 Numero Remote Controller CBE20 / CBE20 Num. RemCtrl

CU_G_G130DP (PROFINET), CU_G_G130PN (PROFINET), CU_G_G150DP (PROFINET), CU_G_G150PN (PROFINET)

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 CBE20.
Con un valore = 2 viene attivata la funzionalità "Shared Device".
Due controllori PROFINET accedono contemporaneamente all'azionamento:
- Controller dio 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.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Nota: La modifica diventa attiva solo dopo un POWER ON.

p8835 CBE20 Selezione del firmware / CBE20 Selezione FW

CU_G_G130DP (PROFINET), CU_G_G130PN (PROFINET), CU_G_G150DP (PROFINET), CU_G_G150PN (PROFINET)

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	99	1

Descrizione: Selezione della variante firmware per la CBE20.

Valore:
1: PROFINET Device
2: PN-Gate
3: SINAMICS Link
99: Personalizzato dalla directory OEM

Nota: La modifica diventa attiva solo dopo un POWER ON.
Il parametro non viene influenzato dall'impostazione di fabbrica.
CBE20: Communication Board Ethernet 20

p8836 Indirizzo SINAMICS Link / Ind. SINAMICS Link

CU_G_G130DP (PROFINET), CU_G_G130PN (PROFINET), CU_G_G150DP (PROFINET), CU_G_G150PN (PROFINET)

Modificabile: C1(1)	**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	64	0

Descrizione: Selezione dell'indirizzo del nodo per il SINAMICS Link della Communication Board Ethernet 20 (CBE20).
p8836 = 0: SINAMICS Link disattivato
p8836 = 1 ... 64: indirizzo del nodo SINAMICS Link

Dipendenza: Vedi anche: p8835

Nota: Per il SINAMICS Link occorre selezionare la giusta variante CBE20 (p8835 = 3).
La modifica diventa attiva solo dopo un POWER ON.
Il parametro non viene influenzato dall'impostazione di fabbrica.

p8837 IF2 STW1.10 = 0, modalità / IF2 STW1.10=0

B_INF, ENCODER, VECTOR_G130/G150

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	2

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.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Nota: Se con PZD1 non viene trasmessa la STW1 secondo PROFIdrive (con il bit 10 "controllo da parte del PLC"), occorre impostare p2037 = 2.

p8839[0...1] Assegnazione hardware PZD Interface / Ass HW PZD IF

CU_G_G130DP, CU_G_G130PN, CU_G_G150DP, CU_G_G150PN

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**
0	99	99

Descrizione: Assegnazione dell'hardware per la comunicazione ciclica tramite PZD Interface 1 (IF1) e Interface 2 (IF2).

Valore:
0: Inattivo
1: Control Unit Onboard
2: COMM BOARD
99: Automatico

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

Dipendenza: Vedi anche: p2030, p8815

Nota: Con valore = 99 (Automatico) vale:
- Se non è inserita una COMM BOARD, l'interfaccia onboard (PROFIBUS/PROFINET/USS) comunica via IF1.
- Se è inserita una CBE20,vale quanto segue:
-- CU320-2 DP: PROFINET CBE20 comunica via IF1 e PROFIBUS/USS via IF2.
-- CU320-2 PN: PROFINET onboard comunica via IF1 e PROFINET CBE20 via IF2.
- CAN comunica sempre via IF2.

Con valore diverso da 99 (Automatico) vale:
- Entrambi gli indici devono essere impostati a un valore diverso da 99 (Automatico).

Una modifica diventa attiva solo dopo POWER ON, reset o download.

p8840 COMM BOARD Tempo di sorveglianza / CB t_sorveglianza

CU_G_G130DP (COMM BOARD, PROFINET), CU_G_G130PN (COMM BOARD, PROFINET), CU_G_G150DP (COMM BOARD, PROFINET), CU_G_G150PN (COMM BOARD, PROFINET)

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]	20 [ms]

Descrizione: Impostazione del tempo di sorveglianza per il monitoraggio dei dati di processo ricevuti mediante COMM BOARD.
Se entro questo tempo la Control Unit non riceve dati di processo da COMM BOARD, viene emesso un messaggio corrispondente.

Dipendenza: Vedi anche: F08501

Nota: Questa sorveglianza controlla solo il collegamento tra Control Unit e COMM BOARD e non il traffico dati sul bus di campo.
Valore = 0: la sorveglianza è disattivata.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p8841[0...239] COMM BOARD Dati di configurazione di invio / CB dati config inv

CU_G_G130DP (COMM BOARD, PROFINET), CU_G_G130PN (COMM BOARD, PROFINET), CU_G_G150DP (COMM BOARD, PROFINET), CU_G_G150PN (COMM BOARD, PROFINET)

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

p8842 COMM BOARD Avviare configurazione / Avvio dati CB

CU_G_G130DP (COMM BOARD, PROFINET), CU_G_G130PN (COMM BOARD, PROFINET), CU_G_G150DP (COMM BOARD, PROFINET), CU_G_G150PN (COMM BOARD, PROFINET)

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	1	0

r8843.0...2 BO: Stato PZD IF2 / Stato PZD IF2

CU_G_G130DP, CU_G_G130PN, CU_G_G150DP, CU_G_G150PN

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.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p8844 IF2 Ritardo anomalo / IF2 rit. anom.

B_INF, ENCODER, VECTOR_G130/G150

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

p8848 IF2 PZD Tempo di campionamento / IF2 PZD t_camp.

CU_G_G130DP, CU_G_G130PN, CU_G_G150DP, CU_G_G150PN

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 l'interfaccia ciclica 2 (IF2).

r8849[0...139] COMM BOARD Dati di configurazione di ricezione / CB dati config ric

CU_G_G130DP (COMM BOARD, PROFINET), CU_G_G130PN (COMM BOARD, PROFINET), CU_G_G150DP (COMM BOARD, PROFINET), CU_G_G150PN (COMM BOARD, PROFINET)

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**
-	-	-

r8850[0...4] CO: IF2 PZD ricevuto formato parola / IF2 PZD ric.parola

B_INF, CU_G_G130DP, CU_G_G130PN, CU_G_G150DP, CU_G_G150PN, TB30, TM31

Modificabile: -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: Integer16	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 2491
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 da Interface 2 con formato parola.

Indice:
[0] = PZD 1
[1] = PZD 2
[2] = PZD 3
[3] = PZD 4
[4] = PZD 5

Nota: IF2: Interface 2
PZD1 ... PZD2 vengono visualizzati bit per bit in r8890 ... r8891.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

r8850[0...3] CO: IF2 PZD ricevuto formato parola / IF2 PZD ric.parola

ENCODER	**Modificabile:** -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
	Tipo di dati: Integer16	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 2485, 9204, 9206
	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 da Interface 2 con formato parola.

Indice:
[0] = PZD 1
[1] = PZD 2
[2] = PZD 3
[3] = PZD 4

Dipendenza: Vedi anche: r8860, r8890, r8891, r8892, r8893

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 r8850 o con r8860.

Nota: IF2: Interface 2

La visualizzazione avviene da PZD1 a PZD4 in bit in r8890 fino a r8893.

r8850[0...31] CO: IF2 PZD ricevuto formato parola / IF2 PZD ric.parola

VECTOR_G130/G150	**Modificabile:** -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
	Tipo di dati: Integer16	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 2485, 9204, 9206
	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 da Interface 2 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

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

[25] = PZD 26
[26] = PZD 27
[27] = PZD 28
[28] = PZD 29
[29] = PZD 30
[30] = PZD 31
[31] = PZD 32

Dipendenza: Vedi anche: r8860, r8890, r8891, r8892, r8893

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 r8850 o con r8860.

Nota: IF2: Interface 2

La visualizzazione avviene da PZD1 a PZD4 in bit in r8890 fino a r8893.

p8851[0...7] CI: IF2 Invio PZD formato parola / IF2 Invio PZD par.

B_INF

Modificabile: U, T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: Unsigned32 / Integer16	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 2493, 9210
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 con formato parola tramite Interface 2.

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

Nota: IF2: Interface 2

p8851[0...20] CI: IF2 Invio PZD formato parola / IF2 Invio PZD par.

CU_G_G130DP, CU_G_G130PN, CU_G_G150DP, CU_G_G150PN

Modificabile: U, T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: Unsigned32 / Integer16	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 2493, 9210
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 con formato parola tramite Interface 2.

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 2011 All Rights Reserved

[16] = PZD 17
[17] = PZD 18
[18] = PZD 19
[19] = PZD 20
[20] = PZD 21

Nota: IF2: Interface 2

p8851[0...11] CI: IF2 Invio PZD formato parola / IF2 Invio PZD par.

ENCODER	**Modificabile:** U, T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
	Tipo di dati: Unsigned32 / Integer16	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 2487, 9208
	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 con formato parola tramite Interface 2.

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

Dipendenza: Vedi anche: p8861

Nota: IF2: Interface 2

p8851[0...4] CI: IF2 Invio PZD formato parola / IF2 Invio PZD par.

TB30, TM31	**Modificabile:** U, T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
	Tipo di dati: Unsigned32 / Integer16	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 2493, 9210
	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 con formato parola tramite Interface 2.

Indice:
[0] = PZD 1
[1] = PZD 2
[2] = PZD 3
[3] = PZD 4
[4] = PZD 5

Nota: IF2: Interface 2

p8851[0...31] CI: IF2 Invio PZD formato parola / IF2 Invio PZD par.

VECTOR_G130/G150	**Modificabile:** U, T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
	Tipo di dati: Unsigned32 / Integer16	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 2487, 9208
	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 con formato parola tramite Interface 2.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

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
[28] = PZD 29
[29] = PZD 30
[30] = PZD 31
[31] = PZD 32

Dipendenza: Vedi anche: p8861

Nota: IF2: Interface 2

r8853[0...7] IF2 Invio PZD diagnostica / IF2 Invio PZD diag

B_INF

Modificabile: -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: Unsigned16	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 2493
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 inviati tramite Interface 2 (valori attuali).

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

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	-

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

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: IF2: Interface 2

r8853[0...20] IF2 Invio PZD diagnostica / IF2 Invio PZD diag

CU_G_G130DP, CU_G_G130PN, CU_G_G150DP, CU_G_G150PN

Modificabile: -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: Unsigned16	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 2493
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 inviati tramite Interface 2 (valori attuali).

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	-

Nota: IF2: Interface 2

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

r8853[0...11] IF2 Invio PZD diagnostica / IF2 Invio PZD diag

ENCODER

Modificabile: -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: Unsigned16	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 2487, 9208, 9210
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 inviati tramite Interface 2 (valori attuali).

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

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: p8851, p8861

Nota: IF2: Interface 2

r8853[0...4] IF2 Invio PZD diagnostica / IF2 Invio PZD diag

TB30, TM31

Modificabile: -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: Unsigned16	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 2493
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 inviati tramite Interface 2 (valori attuali).

Indice:
[0] = PZD 1
[1] = PZD 2
[2] = PZD 3
[3] = PZD 4
[4] = PZD 5

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

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: IF2: Interface 2

r8853[0...31] IF2 Invio PZD diagnostica / IF2 Invio PZD diag

VECTOR_G130/G150

Modificabile: -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: Unsigned16	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 2487, 9208, 9210
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 inviati tramite Interface 2 (valori attuali).

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
[28] = PZD 29
[29] = PZD 30
[30] = PZD 31
[31] = PZD 32

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

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: p8851, p8861

Nota: IF2: Interface 2

r8854 COMM BOARD Stato / CB Stato

CU_G_G130DP (COMM BOARD, PROFINET), CU_G_G130PN (COMM BOARD, PROFINET), CU_G_G150DP (COMM BOARD, PROFINET), CU_G_G150PN (COMM BOARD, PROFINET)

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:** - **Lista esperti:** 1

Min	Max	Impostazione di fabbrica
0	255	-

Descrizione: Visualizzazione di stato per COMM BOARD.

Valore:
0: Nessuna inizializzazione
1: Errore fatale
2: Inizializzazione
3: Inviare configurazione
4: Ricevere configurazione
5: Comunicazione aciclica
6: Comunicazione ciclica ma nessun val. rif. (stop/nessun clock)
255: Comunicazione ciclica

r8858[0...39] COMM BOARD Leggere canale di diagnostica / CB Diag. can. test

CU_G_G130DP (COMM BOARD, PROFINET), CU_G_G130PN (COMM BOARD, PROFINET), CU_G_G150DP (COMM BOARD, PROFINET), CU_G_G150PN (COMM BOARD, PROFINET)

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 diagnostica COMM BOARD.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Nota: La visualizzazione dipende dalla COMM BOARD utilizzata.
Esempio per CBE20:
r8858[0] = 4201 --> Siemens CBE20
r8858[1] = 1 --> Tipo firmware = PROFINET Device (vedere p8835)
r8858[2] = x --> Stato della comunicazione ciclica
r8858[3] = y --> Stato della configurazione IP
r8858[4] = 1281 --> Device-ID 0501 hex = SINAMICS S120/S150
r8858[5 ... 39] --> Solo per la diagnostica interna Siemens.

r8859[0...7] COMM BOARD Dati di identificazione / Dati iden.CB

CU_G_G130DP (COMM BOARD, PROFINET), CU_G_G130PN (COMM BOARD, PROFINET), CU_G_G150DP (COMM BOARD, PROFINET), CU_G_G150PN (COMM BOARD, PROFINET)

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 identificazione COMM BOARD.

Indice:
[0] = Versione struttura dell'interfaccia
[1] = Versione driver dell'interfaccia
[2] = Ditta (Siemens = 42)
[3] = Tipo CB
[4] = Versione firmware
[5] = Data firmware (anno)
[6] = Data firmware (giorno/mese)
[7] = Firmware patch/hot fix

Nota: Esempio per CBE20:
r8859[0] = 100 --> Versione della struttura dell'interfaccia V1.00
r8859[1] = 111 --> Versione del driver dell'interfaccia V1.11
r8859[2] = 42 --> SIEMENS
r8859[3] = 0 --> CBE20
r8859[4] = 1200 --> Prima parte della versione del firmware V12.00 (seconda parte vedere indice 7)
r8859[5] = 2010 --> Anno 2010
r8859[6] = 2306 --> 23 giugno
r8859[7] = 1300 --> Seconda parte versione del firmware (versione completa: V12.00.13.00)

r8860[0...2] CO: IF2 PZD ricevuto formato parola doppia / IF2 ric. PZD DW

ENCODER

Modificabile: -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: Integer32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 2485, 9204, 9206
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 da Interface 2 con formato parola doppia.

Indice:
[0] = PZD 1 + 2
[1] = PZD 2 + 3
[2] = PZD 3 + 4

Dipendenza: Vedi anche: r8850

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

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 r8850 o con r8860.

Nota: IF2: Interface 2

r8860[0...30] CO: IF2 PZD ricevuto formato parola doppia / IF2 ric. PZD DW

VECTOR_G130/G150	**Modificabile:** -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
	Tipo di dati: Integer32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 2485, 9204, 9206
	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 da Interface 2 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
[27] = PZD 28 + 29
[28] = PZD 29 + 30
[29] = PZD 30 + 31
[30] = PZD 31 + 32

Dipendenza: Vedi anche: r8850

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 r8850 o con r8860.

È possibile utilizzare al massimo 4 indici della funzione "Trace".

Nota: IF2: Interface 2

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p8861[0...10] CI: IF2 PZD invio formato parola doppia / IF2 invio PZD DW

ENCODER	**Modificabile:** U, T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
	Tipo di dati: Unsigned32 / Integer32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 2487, 9208, 9210
	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 con formato parola doppia tramite Interface 2.

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

Dipendenza: Vedi anche: p8851

Attenzione: Un'interconnessione BICO di un singolo PZD può avvenire solo con r8851 o con r8861.

Nota: IF2: Interface 2

p8861[0...30] CI: IF2 PZD invio formato parola doppia / IF2 invio PZD DW

VECTOR_G130/G150	**Modificabile:** U, T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
	Tipo di dati: Unsigned32 / Integer32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 2487, 9208, 9210
	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 con formato parola doppia tramite Interface 2.

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

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

[24] = PZD 25 + 26
[25] = PZD 26 + 27
[26] = PZD 27 + 28
[27] = PZD 28 + 29
[28] = PZD 29 + 30
[29] = PZD 30 + 31
[30] = PZD 31 + 32

Dipendenza: Vedi anche: p8851

Attenzione: Un'interconnessione BICO di un singolo PZD può avvenire solo con r8851 o con r8861.

Nota: IF2: Interface 2

r8863[0...10] IF2 Diagnostica PZD invio parola doppia / IF2 Diag invio DW

ENCODER	**Modificabile:** -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
	Tipo di dati: Unsigned32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 2487
	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 inviati tramite Interface 2 (valori attuali) in 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

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	-

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

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: IF2: Interface 2

r8863[0...30] IF2 Diagnostica PZD invio parola doppia / IF2 Diag invio DW

VECTOR_G130/G150

Modificabile: -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: Unsigned32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 2487
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 inviati tramite Interface 2 (valori attuali) in 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
[27] = PZD 28 + 29
[28] = PZD 29 + 30
[29] = PZD 30 + 31
[30] = PZD 31 + 32

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 2011 All Rights Reserved

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: IF2: Interface 2

p8870[0...15] SINAMICS Link parola telegramma PZD ricezione / Link parola ricev.

B_INF (PROFINET), CU_G_G130DP (PROFINET), CU_G_G130PN (PROFINET), CU_G_G150DP (PROFINET), CU_G_G150PN (PROFINET), ENCODER (PROFINET), TB30 (PROFINET), TM31 (PROFINET), VECTOR_G130/G150 (PROFINET)

Modificabile: 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	16	0

Descrizione: Assegnazione di un PZD ad una parola di telegramma di ricezione del SINAMICS Link.
Con p8870[indice], p8872[indice] viene assegnato il PZD p2050[indice].

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: p8872

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Nota: Campo di valori:
0: non utilizzato
1 ... 16: parola telegramma
Una coppia di valori p8870[indice], p8872[indice] si può utilizzare una sola volta in un apparecchio.
La modifica diventa attiva solo dopo un POWER ON.

p8871[0...15] SINAMICS Link parola telegramma PZD invio / Link parola invio

B_INF (PROFINET), CU_G_G130DP (PROFINET), CU_G_G130PN (PROFINET), CU_G_G150DP (PROFINET), CU_G_G150PN (PROFINET), ENCODER (PROFINET), TB30 (PROFINET), TM31 (PROFINET), VECTOR_G130/G150 (PROFINET)

Modificabile: 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	16	0

Descrizione: Assegnazione di un PZD ad una parola telegramma nel telegramma di invio SINAMICS Link.
Con p8871[indice] viene assegnato il PZD p2051[indice].

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: p2051, p8851
Vedi anche: A50002

Nota: Campo di valori:
0: non utilizzato
1 ... 16: invio parola telegramma
L'invio parola telegramma specifico può essere utilizzato solo una volta in un determinato apparecchio.
La modifica diventa attiva solo dopo un POWER ON.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p8872[0...15] SINAMICS Link indirizzo PZD ricezione / Link ind. ricez.

B_INF (PROFINET), CU_G_G130DP (PROFINET), CU_G_G130PN (PROFINET), CU_G_G150DP (PROFINET), CU_G_G150PN (PROFINET), ENCODER (PROFINET), TB30 (PROFINET), TM31 (PROFINET), VECTOR_G130/G150 (PROFINET)

Modificabile: 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	64	0

Descrizione: Visualizzazione dell'indirizzo del mittente SINAMICS Link 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

Dipendenza: Vedi anche: p8870

Nota: Campo di valori:
0: non utilizzato
1 ... 64: indirizzo
La modifica diventa attiva solo dopo un POWER ON.

r8874[0...4] IF2 Diagnostica indirizzo bus PZD ricevuto / IF2 Ricez.ind.diag

B_INF, CU_G_G130DP, CU_G_G130PN, CU_G_G150DP, CU_G_G150PN, TB30, TM31

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 del bus del trasmettitore da cui viene ricevuto il dato di processo.

Indice:
[0] = PZD 1
[1] = PZD 2
[2] = PZD 3
[3] = PZD 4
[4] = PZD 5

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

r8874[0...3] IF2 Diagnostica indirizzo bus PZD ricevuto / IF2 Ricez.ind.diag

ENCODER	**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 del bus del trasmettitore da cui viene ricevuto il dato di processo.

Indice:
[0] = PZD 1
[1] = PZD 2
[2] = PZD 3
[3] = PZD 4

Nota: IF2: Interface 2
Campo di valori:
0 - 125: Indirizzo bus del trasmettitore
255: Non assegnato

r8874[0...31] IF2 Diagnostica indirizzo bus PZD ricevuto / IF2 Ricez.ind.diag

VECTOR_G130/G150	**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 del bus del trasmettitore da cui viene ricevuto il dato 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
[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
[28] = PZD 29
[29] = PZD 30
[30] = PZD 31
[31] = PZD 32

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Nota: IF2: Interface 2
Campo di valori:
0 - 125: Indirizzo bus del trasmettitore
255: Non assegnato

r8875[0...4] IF2 Diagnostica offset telegramma PZD ricezione / IF Ric offset diag

B_INF, CU_G_G130DP, CU_G_G130PN, CU_G_G150DP, CU_G_G150PN, TB30, TM31

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.

Indice:
[0] = PZD 1
[1] = PZD 2
[2] = PZD 3
[3] = PZD 4
[4] = PZD 5

r8875[0...3] IF2 Diagnostica offset telegramma PZD ricezione / IF Ric offset diag

ENCODER

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.

Indice:
[0] = PZD 1
[1] = PZD 2
[2] = PZD 3
[3] = PZD 4

Nota: IF2: Interface 2
Campo di valori:
0 - 242: Offset dei byte
255: Non assegnato

r8875[0...31] IF2 Diagnostica offset telegramma PZD ricezione / IF Ric offset diag

VECTOR_G130/G150

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.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

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
[28] = PZD 29
[29] = PZD 30
[30] = PZD 31
[31] = PZD 32

Nota:
IF2: Interface 2
Campo di valori:
0 - 242: Offset dei byte
255: Non assegnato

r8876[0...7] IF2 Diagnostica offset telegramma PZD invio / IF2 Invio offs dia

B_INF

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.

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

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

r8876[0...20] IF2 Diagnostica offset telegramma PZD invio / IF2 Invio offs dia

CU_G_G130DP, CU_G_G130PN, CU_G_G150DP, CU_G_G150PN

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.

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

r8876[0...11] IF2 Diagnostica offset telegramma PZD invio / IF2 Invio offs dia

ENCODER

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.

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

Nota: IF2: Interface 2
Campo di valori:
0 - 242: Offset dei byte
255: Non assegnato

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

r8876[0...4] IF2 Diagnostica offset telegramma PZD invio / IF2 Invio offs dia

TB30, TM31	**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.

Indice:
[0] = PZD 1
[1] = PZD 2
[2] = PZD 3
[3] = PZD 4
[4] = PZD 5

r8876[0...31] IF2 Diagnostica offset telegramma PZD invio / IF2 Invio offs dia

VECTOR_G130/G150	**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.

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
[28] = PZD 29
[29] = PZD 30
[30] = PZD 31
[31] = PZD 32

Nota: IF2: Interface 2
Campo di valori:
0 - 242: Offset dei byte
255: Non assegnato

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p8880[0...15] BI: IF2 Convertitore binettore-connettore, parola di stato 1 / Bin/con ZSW1

B_INF, CU_G_G130DP, CU_G_G130PN, CU_G_G150DP, CU_G_G150PN, ENCODER, VECTOR_G130/G150	**Modificabile:** U, T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
	Tipo di dati: Unsigned32 / Binary	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 2489
	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 tramite Interface 2.
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: p8888, r8889

p8881[0...15] BI: IF2 Convertitore binettore-connettore, parola di stato 2 / Bin/con ZSW2

B_INF, CU_G_G130DP, CU_G_G130PN, CU_G_G150DP, CU_G_G150PN, ENCODER, VECTOR_G130/G150	**Modificabile:** U, T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
	Tipo di dati: Unsigned32 / Binary	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 2489
	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 tramite Interface 2.
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

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Dipendenza: Vedi anche: p8888, r8889

p8882[0...15] BI: IF2 Convertitore binettore-connettore, parola di stato 3 / Bin/con ZSW3

B_INF, CU_G_G130DP, CU_G_G130PN, CU_G_G150DP, CU_G_G150PN, ENCODER, VECTOR_G130/G150	**Modificabile:** U, T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
	Tipo di dati: Unsigned32 / Binary	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 2489
	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 tramite Interface 2.
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: p8888, r8889

p8883[0...15] BI: IF2 Convertitore binettore-connettore, parola di stato 4 / Bin/con ZSW4

B_INF, CU_G_G130DP, CU_G_G130PN, CU_G_G150DP, CU_G_G150PN, ENCODER, VECTOR_G130/G150	**Modificabile:** U, T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
	Tipo di dati: Unsigned32 / Binary	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 2489
	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 tramite Interface 2.
I singoli bit vengono riuniti nella parola di stato libera 4.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

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: p8888, r8889

p8884[0...15] BI: IF2 Convertitore binettore-connettore, parola di stato 5 / Bin/con ZSW5

B_INF, CU_G_G130DP, CU_G_G130PN, CU_G_G150DP, CU_G_G150PN, ENCODER, VECTOR_G130/G150

Modificabile: U, T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: Unsigned32 / Binary	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 2489
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 tramite Interface 2.
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: p8888, r8889

p8888[0...4] IF2 Convertitore binettore-connettore, inversione parola stato / Bin/con inver ZSW

B_INF, CU_G_G130DP, CU_G_G130PN, CU_G_G150DP, CU_G_G150PN, ENCODER, VECTOR_G130/G150

Modificabile: U, T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: Unsigned16	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 2489
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.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

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: p8880, p8881, p8882, p8883, p8884, r8889

r8889[0...4] CO: IF2 Convertitore binettore-connettore, invio parola di stato / Bin/con invio ZSW

B_INF, CU_G_G130DP, CU_G_G130PN, CU_G_G150DP, CU_G_G150PN, ENCODER, VECTOR_G130/G150

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: 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	-
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: p8851, p8880, p8881, p8882, p8883, p8884, p8888

Nota: r8889 forma insieme a p8880 ... p8884 cinque convertitori binettore-connettore.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

r8890.0...15 BO: IF2 PZD1 ricevuto bit per bit / IF2 PZD1 ric x bit

B_INF, CU_G_G130DP, CU_G_G130PN, CU_G_G150DP, CU_G_G150PN, ENCODER, TB30, TM31, VECTOR_G130/G150

Modificabile: - **Calcolato:** - **Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: Unsigned16 **Indice dinamico:** - **Schema logico:** 2485, 2491, 9204, 9206
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 da Interface 2 (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	-

Dipendenza: Vedi anche: r8850

Nota: IF2: Interface 2

r8891.0...15 BO: IF2 PZD2 ricevuto bit per bit / IF2 PZD2 ric x bit

B_INF, CU_G_G130DP, CU_G_G130PN, CU_G_G150DP, CU_G_G150PN, ENCODER, TB30, TM31, VECTOR_G130/G150

Modificabile: - **Calcolato:** - **Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: Unsigned16 **Indice dinamico:** - **Schema logico:** 2485, 2491, 9204, 9206
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 da Interface 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	-

© Siemens AG 2011 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: r8850

Nota: IF2: Interface 2

r8892.0...15 BO: IF2 PZD3 ricevuto bit per bit / IF2 PZD3 ric x bit

CU_G_G130DP, CU_G_G130PN, CU_G_G150DP, CU_G_G150PN, ENCODER, VECTOR_G130/G150

Modificabile: - **Calcolato:** - **Livello di accesso:** 3

Tipo di dati: Unsigned16 **Indice dinamico:** - **Schema logico:** 2485, 9204, 9206

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 da Interface 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	-

Dipendenza: Vedi anche: r8850

Nota: IF2: Interface 2

r8893.0...15 BO: IF2 PZD4 ricevuto bit per bit / IF2 PZD4 ric x bit

CU_G_G130DP, CU_G_G130PN, CU_G_G150DP, CU_G_G150PN, ENCODER, VECTOR_G130/G150

Modificabile: - **Calcolato:** - **Livello di accesso:** 3

Tipo di dati: Unsigned16 **Indice dinamico:** - **Schema logico:** 2485, 9204, 9206

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 da Interface 2 (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	-

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

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: r8850

Nota: IF2: Interface 2

r8894.0...15 BO: IF2 Convertitore connettore-binettore, uscita binettore / Con/bin uscita

B_INF, CU_G_G130DP, CU_G_G130PN, CU_G_G150DP, CU_G_G150PN, ENCODER, VECTOR_G130/G150

Modificabile: - **Calcolato:** - **Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: Unsigned16 **Indice dinamico:** - **Schema logico:** 2485, 2491
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 della parola di stato ricevuta da Interface 2.
La scelta del dato di processo avviene con p8899[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: p8899

r8895.0...15 BO: IF2 Convertitore connettore-binettore, uscita binettore / Con/bin uscita

B_INF, CU_G_G130DP, CU_G_G130PN, CU_G_G150DP, CU_G_G150PN, ENCODER, VECTOR_G130/G150

Modificabile: - **Calcolato:** - **Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: Unsigned16 **Indice dinamico:** - **Schema logico:** 2485, 2491
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 della parola di stato ricevuta da Interface 2.
La scelta del dato di processo avviene con p8899[1].

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

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: p8898, p8899

p8898[0...1] IF2 Convertitore connettore-binettore, invers. uscita binettore / Con/bin invers usc

B_INF, CU_G_G130DP, CU_G_G130PN, CU_G_G150DP, CU_G_G150PN, ENCODER, VECTOR_G130/G150

Modificabile: U, T
Calcolato: -
Livello di accesso: 3
Tipo di dati: Unsigned16
Indice dinamico: -
Schema logico: 2485, 2491
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 p8898[0] vengono influenzati i segnali di CI: p8899[0].

Con p8898[1] vengono influenzati i segnali di CI: p8899[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: r8894, r8895, p8899

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p8899[0...1] CI: IF2 Convertitore connettore-binettore, sorgente del segnale / Con/bin S_s

B_INF, CU_G_G130DP, CU_G_G130PN, CU_G_G150DP, CU_G_G150PN, ENCODER, VECTOR_G130/G150

Modificabile: U, T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: Unsigned32 / Integer16	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 2485, 2491
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: r8850, r8894, r8895, p8898

Nota: Dalla sorgente del segnale impostata tramite ingresso connettore vengono adeguatamente trasformati i 16 bit inferiori.

p8899[0...1] forma insieme a r8894.0...15 e r8895.0...15 due convertitori binettore-connettore:

Ingresso connettore p8899[0] dopo uscita binettore r8894.0...15

Ingresso connettore p8899[1] dopo uscita binettore r8895.0...15

p8900[0...239] IE Name of Station / IE Name Stat

CU_G_G130DP, CU_G_G130PN, CU_G_G150DP, CU_G_G150PN

Modificabile: U, T	**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: Impostazione del nome di stazione per l'interfaccia Industrial Ethernet (X127) sulla Control Unit.

Il nome di stazione attivo è visualizzato in r8910.

Dipendenza: Vedi anche: p8905, r8910

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

La configurazione dell'interfaccia (p8900 e seguenti) viene attivata con p8905 = 1.

Il parametro non viene influenzato dall'impostazione di fabbrica.

IE: Industrial Ethernet

p8901[0...3] IE IP Address of Station / IE IP of Stat

CU_G_G130DP, CU_G_G130PN, CU_G_G150DP, CU_G_G150PN

Modificabile: U, T	**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
0	255	0

Descrizione: Impostazione dell'indirizzo IP per l'interfaccia Industrial Ethernet (X127) sulla Control Unit.

L'indirizzo IP attivo viene visualizzato in r8911.

Dipendenza: Vedi anche: p8905, r8911

Nota: La configurazione dell'interfaccia (p8900 e seguenti) viene attivata con p8905 = 1.

Il parametro non viene influenzato dall'impostazione di fabbrica.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p8902[0...3] IE Default Gateway of Station / IE Def Gateway

CU_G_G130DP, CU_G_G130PN, CU_G_G150DP, CU_G_G150PN

Modificabile: U, T	**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**
0	255	0

Descrizione: Impostazione del gateway standard per l'interfaccia Industrial Ethernet (X127) sulla Control Unit.
Il gateway standard attivo è visualizzato in r8912.

Dipendenza: Vedi anche: p8905, r8912

Nota: La configurazione dell'interfaccia (p8900 e seguenti) viene attivata con p8905 = 1.
Il parametro non viene influenzato dall'impostazione di fabbrica.

p8903[0...3] IE Subnet Mask of Station / IE Subnet Mask

CU_G_G130DP, CU_G_G130PN, CU_G_G150DP, CU_G_G150PN

Modificabile: U, T	**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**
0	255	0

Descrizione: Impostazione della maschera di sottorete per l'interfaccia Industrial Ethernet (X127) sulla Control Unit.
La maschera di sottorete attiva è visualizzata in r8913.

Dipendenza: Vedi anche: p8905, r8913

Nota: La configurazione dell'interfaccia (p8900 e seguenti) viene attivata con p8905 = 1.
Il parametro non viene influenzato dall'impostazione di fabbrica.

p8904 IE DHCP Mode / IE DHCP Mode

CU_G_G130DP, CU_G_G130PN, CU_G_G150DP, CU_G_G150PN

Modificabile: U, T	**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**
0	3	0

Descrizione: Impostazione di DHCP Mode per l'interfaccia Industrial Ethernet (X127) sulla Control Unit.

Nota: La configurazione dell'interfaccia (p8900 e seguenti) viene attivata con p8905 = 1.
Il parametro non viene influenzato dall'impostazione di fabbrica.

p8905 IE Configurazione interfaccia / IE config inter.

CU_G_G130DP, CU_G_G130PN, CU_G_G150DP, CU_G_G150PN

Modificabile: 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**
0	3	0

Descrizione: Impostazione per controllare la configurazione per l'interfaccia Industrial Ethernet (X127) sulla Control Unit.
Dopo aver eseguito un'operazione viene impostato automaticamente p8905 = 0.

Valore:
0: Nessuna funzione
1: Attivazione della configurazione
2: Attivazione e salvataggio della configurazione
3: Cancellazione della configurazione

Dipendenza: Vedi anche: p8900, p8901, p8902, p8903
Vedi anche: A08561

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Nota: Per p8905 = 1:
La configurazione di interfaccia (p8900 e seguenti) viene attivata.
Per p8905 = 2:
La configurazione di interfaccia (p8900 e seguenti) viene attivata e salvata nella memoria non volatile.
Per p8905 = 3:
La configurazione delle interfacce viene ovunque resettata alle impostazioni di fabbrica.
All'attivazione (p8905 = 1) o con il successivo POWER ON viene caricata la configurazione di default delle interfacce.

r8909 PN Device ID / PN Device ID

CU_G_G130DP, CU_G_G130PN, CU_G_G150DP, CU_G_G150PN

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.

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

r8910[0...239] IE Name of Station active / IE Name Stat act

CU_G_G130DP, CU_G_G130PN, CU_G_G150DP, CU_G_G150PN

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 nome della stazione attiva per l'interfaccia Industrial Ethernet (X127) sulla Control Unit.

r8911[0...3] IE IP Address of Station active / IE IP of Stat act

CU_G_G130DP, CU_G_G130PN, CU_G_G150DP, CU_G_G150PN

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: Indicazione dell'indirizzo IP attivo per l'interfaccia Industrial Ethernet (X127) sulla Control Unit.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

r8912[0...3] IE Default Gateway of Station active / IE Def Gateway act

CU_G_G130DP, CU_G_G130PN, CU_G_G150DP, CU_G_G150PN

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 gateway standard attivo per l'interfaccia Industrial Ethernet (X127) sulla Control Unit.

r8913[0...3] IE Subnet Mask of Station active / IE Subnet Mask act

CU_G_G130DP, CU_G_G130PN, CU_G_G150DP, CU_G_G150PN

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 della maschera di sottorete attiva per l'interfaccia Industrial Ethernet (X127) sulla Control Unit.

r8914 IE DHCP Mode of Station active / IE DHCP Mode att

CU_G_G130DP, CU_G_G130PN, CU_G_G150DP, CU_G_G150PN

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 modo DHCP attivo per l'interfaccia Industrial Ethernet (X127) sulla Control Unit.

r8915[0...5] IE MAC Address of Station / IE MAC of Station

CU_G_G130DP, CU_G_G130PN, CU_G_G150DP, CU_G_G150PN

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 dell'indirizzo MAC per l'interfaccia Industrial Ethernet (X127) sulla Control Unit.

p8920[0...239] PN Name of Station / PN Name Stat

CU_G_G130PN, CU_G_G150PN

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

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p8921[0...3] PN IP Address of Station / PN IP of Stat

CU_G_G130PN, CU_G_G150PN

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_G_G130PN, CU_G_G150PN

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.

p8923[0...3] PN Subnet Mask of Station / PN Subnet Mask

CU_G_G130PN, CU_G_G150PN

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_G_G130PN, CU_G_G150PN

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

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

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_G_G130PN, CU_G_G150PN

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.

Nota: Una modifica diventa attiva solo dopo POWER ON, reset o download.

r8930[0...239] PN Name of Station active / PN Name Stat act

CU_G_G130PN, CU_G_G150PN

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_G_G130PN, CU_G_G150PN

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_G_G130PN, CU_G_G150PN

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.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

r8933[0...3] PN Subnet Mask of Station active / PN Subnet Mask act

CU_G_G130PN, CU_G_G150PN

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_G_G130PN, CU_G_G150PN

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.

r8936[0...1] Stato PN del collegamento ciclico / Stat PN coll. cicl

CU_G_G130PN, CU_G_G150PN

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	13	-

Descrizione: Visualizzazione dello stato dei collegamenti ciclici PROFINET.

In caso di due collegamenti (Shared Device) la visualizzazione nell'indice dipende dalla sequenza di creazione dei collegamenti.

Valore:

0: Interrotto
1: Non collegato
2: Inizio creazione collegamento
3: Informazione modulo attesa
4: Informazione modulo ricevuta
5: Indirizzo modulo atteso
6: Indirizzo modulo ricevuto
7: Dati di parametrizzazione attesi
8: Dati di parametrizzazione ricevuti
9: Valutazione dati parametrizzazione
10: Fine creazione collegamento attesa
11: Collegamento stabilito, controller RUN atteso
12: Collegamento stabilito, controller STOP
13: Collegamento stabilito, controller RUN

Dipendenza: Vedi anche: p8829

Nota: Valore = 10:

Se il collegamento resta in questo stato, possono verificarsi le seguenti condizioni se si utilizza PROFINET IRT:

- errore di topologia (assegnazione porta errata).

- errore di sincronizzazione.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

r8937[0...5] Diagnostica PN / Diagn. PN

CU_G_G130PN, CU_G_G150PN

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 per la diagnostica dello stato dei collegamenti ciclici PROFINET.

Indice:
[0] = Numero di collegamenti ciclici
[1] = Numero di sottoslot di invio di tutti i collegamenti
[2] = Numero di dati utili di invio (byte) di tutti i collegamenti
[3] = Numero di sottoslot di ricezione di tutti i collegamenti
[4] = Numero di dati utili di ricezione (byte) di tutti i collegamenti
[5] = Tipo di collegamento (RT, IRT)

Dipendenza: Vedi anche: p8929

Nota: Per l'indice 5:
Bit 0 = 1: esiste almeno un collegamento RT.
Bit 1 = 1: esiste un collegamento IRT.

r8939 PN DAP ID / PN DAP ID

CU_G_G130PN, CU_G_G150PN

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

p8940[0...239] CBE20 Name of Station / CBE20 Name Stat

CU_G_G130DP (PROFINET), CU_G_G130PN (PROFINET), CU_G_G150DP (PROFINET), CU_G_G150PN (PROFINET)

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 della stazione per la Communication Board Ethernet 20 (CBE20).

Nota: Una tabella ASCII (estratto) si può trovare ad es. in appendice al Manuale delle liste.
La configurazione dell'interfaccia (p8940 e seguenti) viene attivata con p8945 = 1 (diventa attiva dopo il successivo POWER ON).
Il parametro non viene influenzato dall'impostazione di fabbrica.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p8941[0...3] CBE20 IP Address of Station / CBE20 IP of Stat

CU_G_G130DP (PROFINET), CU_G_G130PN (PROFINET), CU_G_G150DP (PROFINET), CU_G_G150PN (PROFINET)

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 la Communication Board Ethernet 20 (CBE20).

Nota: La configurazione dell'interfaccia (p8940 e seguenti) viene attivata con p8945 = 1 (diventa attiva dopo il successivo POWER ON).

Il parametro non viene influenzato dall'impostazione di fabbrica.

p8942[0...3] CBE20 Default Gateway of Station / CBE20 Def Gateway

CU_G_G130DP (PROFINET), CU_G_G130PN (PROFINET), CU_G_G150DP (PROFINET), CU_G_G150PN (PROFINET)

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 la Communication Board Ethernet 20 (CBE20).

Nota: La configurazione dell'interfaccia (p8940 e seguenti) viene attivata con p8945 = 1 (diventa attiva dopo il successivo POWER ON).

Il parametro non viene influenzato dall'impostazione di fabbrica.

p8943[0...3] CBE20 Subnet Mask of Station / CBE20 Subnet Mask

CU_G_G130DP (PROFINET), CU_G_G130PN (PROFINET), CU_G_G150DP (PROFINET), CU_G_G150PN (PROFINET)

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 la Communication Board Ethernet 20 (CBE20).

Nota: La configurazione dell'interfaccia (p8940 e seguenti) viene attivata con p8945 = 1 (diventa attiva dopo il successivo POWER ON).

Il parametro non viene influenzato dall'impostazione di fabbrica.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p8944 CBE20 DHCP Mode / CBE20 DHCP Mode

CU_G_G130DP (PROFINET), CU_G_G130PN (PROFINET), CU_G_G150DP (PROFINET), CU_G_G150PN (PROFINET)

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 DHCP Mode per la Communication Board Ethernet 20 (CBE20).

Nota: La configurazione dell'interfaccia (p8940 e seguenti) viene attivata con p8945 = 1 (diventa attiva dopo il successivo POWER ON).

Il parametro non viene influenzato dall'impostazione di fabbrica.

p8945 CBE20 Configurazione interfaccia / CBE20 conf. inter.

CU_G_G130DP (PROFINET), CU_G_G130PN (PROFINET), CU_G_G150DP (PROFINET), CU_G_G150PN (PROFINET)

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 il controllo di configurazione per la Communication Board Ethernet 20 (CBE20).

Dopo aver eseguito un'operazione viene impostato automaticamente p8945 = 0.

Valore:
0: Nessuna funzione
2: Salvataggio e attivazione della configurazione
3: Cancellazione della configurazione

Nota: Per p8945 = 2:

La configurazione dell'interfaccia (p8940 e seguenti) viene memorizzata e attivata dopo il successivo POWER ON.

Per p8945 = 3:

Dopo il successivo POWER ON viene caricata l'impostazione di fabbrica della configurazione dell'interfaccia.

r8950[0...239] CBE20 Name of Station active / CBE20 Name act

CU_G_G130DP (PROFINET), CU_G_G130PN (PROFINET), CU_G_G150DP (PROFINET), CU_G_G150PN (PROFINET)

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 del nome della stazione attiva per la Communication Board Ethernet 20 (CBE20).

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

r8951[0...3] CBE20 IP Address of Station active / CBE20 IP act

CU_G_G130DP (PROFINET), CU_G_G130PN (PROFINET), CU_G_G150DP (PROFINET), CU_G_G150PN (PROFINET)

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 IP attivi per la Communication Board Ethernet 20 (CBE20).

r8952[0...3] CBE20 Default Gateway of Station active / CBE20 Def GW act

CU_G_G130DP (PROFINET), CU_G_G130PN (PROFINET), CU_G_G150DP (PROFINET), CU_G_G150PN (PROFINET)

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 del gateway standard attivo per la Communication Board Ethernet 20 (CBE20).

r8953[0...3] CBE20 Subnet Mask of Station active / CBE20 Sub Mask act

CU_G_G130DP (PROFINET), CU_G_G130PN (PROFINET), CU_G_G150DP (PROFINET), CU_G_G150PN (PROFINET)

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 della subnet mask attiva per la Communication Board Ethernet 20 (CBE20).

r8954 CBE20 DHCP Mode active / CBE20 DHCP act

CU_G_G130DP (PROFINET), CU_G_G130PN (PROFINET), CU_G_G150DP (PROFINET), CU_G_G150PN (PROFINET)

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 della modalità DHCP attiva per la Communication Board Ethernet 20 (CBE20).

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

r8955[0...5] CBE20 MAC Address of Station / CBE20 MAC Addr

CU_G_G130DP (PROFINET), CU_G_G130PN (PROFINET), CU_G_G150DP (PROFINET), CU_G_G150PN (PROFINET)

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).

r8959 CBE20 DAP ID / CBE20 DAP ID

CU_G_G130DP (PROFINET), CU_G_G130PN (PROFINET), CU_G_G150DP (PROFINET), CU_G_G150PN (PROFINET)

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 CBE20.
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

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p9206[0...2] Topologia, accesso diretto / Topo acc. dir.

CU_G_G130DP, CU_G_G130PN, CU_G_G150DP, CU_G_G150PN

Modificabile: T	**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**
0	4294967295	0

Descrizione:
Impostazione dei dati per la lettura delle proprietà della topologia.
Il risultato viene visualizzato in funzione delle proprietà impostate in r9207 o in r9208.
Per l'indice 0:
0: topologia attuale, 1: topologia di riferimento
Per l'indice 1:
impostazione del numero di componente del componente interessato.
Per l'indice 2:
7: nome (r9208)
8: tipo di componente (r9207)
9: numero di collegamenti DRIVE-CLiQ (r9207)
11: costruttore (byte alto) e versione (byte basso) (r9207)
12: numero di serie (r9208)
13: indice (r9207)
15: livello di confronto (r9207)
23: numero di ordinazione (r9207)
24: numero hardware (r9208)
25: numero di ordinazione nodi (r9207)
28: versione del firmware (r9207)
29: versione EPROM (r9207)
30: versione hardware (r9207)

Indice:
[0] = Topologia attuale/topologia di riferimento
[1] = Numero di componente
[2] = Codice/proprietà

Dipendenza:
Vedi anche: r9207, r9208

r9207 Topologia, accesso diretto, valore intero / Top.acc.dir.v.int

CU_G_G130DP, CU_G_G130PN, CU_G_G150DP, CU_G_G150PN

Modificabile: -	**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**
-	-	-

Descrizione:
Visualizzazione del valore per la proprietà impostata in p9206.
Un valore viene visualizzato solo per le proprietà di tipo intero.

Dipendenza:
Vedi anche: p9206, r9208

r9208[0...50] Topologia, accesso diretto, stringa / Top.acc.dir.str.

CU_G_G130DP, CU_G_G130PN, CU_G_G150DP, CU_G_G150PN

Modificabile: -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: Unsigned8	**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 valore per la proprietà impostata in p9206.
Un valore viene visualizzato solo per le proprietà di tipo stringa.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Dipendenza: Vedi anche: p9206, r9207

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

p9210 Lampeggio, numero di componente / Lamp.n_comp

CU_G_G130DP, CU_G_G130PN, CU_G_G150DP, CU_G_G150PN	**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_G_G130DP, CU_G_G130PN, CU_G_G150DP, CU_G_G150PN	**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

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 (Motor Module) / SI Mtn clock MM

VECTOR_G130/G150	**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.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p9301 SI Motion, abilitazione funzioni sicure (Motor Module) / SI Mtn abilitaz.MM

VECTOR_G130/G150

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	-
03	Abilitazione sincronizzazione valore attuale	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 (Motor Module) / Tipo asse SI_M MM

VECTOR_G130/G150

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.

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 (Motor Module) / SIMtn spec.funz.MM

VECTOR_G130/G150

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.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p9307 SI Motion configurazione funzioni MM / SI Mtn Config MM

VECTOR_G130/G150

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.

p9309 SI Motion, comport. durante cancellaz. impulsi (Motor Module) / SI Mtn canc imp MM

VECTOR_G130/G150

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

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

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 (Motor Module) / SI Mtn v att cl MM

VECTOR_G130/G150	**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 0.0000 [µs]	**Max** 25000.0000 [µs]	**Impostazione di fabbrica** 0.0000 [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.

- Con l'impostazione 0 ms viene utilizzato come tempo di ciclo del rilevamento del valore attuale il clock PROFIBUS sincrono; per il funzionamento non sincrono al clock viene utilizzato 1ms.

Criteri di impostazione per le funzioni di sorveglianza del movimento 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: p0115, p9300, p9511

Vedi anche: F01652

Attenzione: Questo parametro viene sovrascritto dalla funzione di copia delle funzioni di sicurezza integrate nell'azionamento.

Nota: Questo parametro è attivo solo per le funzioni di sorveglianza del movimento basate su azionamento (p9801.2 = 1).

Il clock di sorveglianza di p9300 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 di almeno 8.

Il tempo ciclo del rilevamento del valore attuale non dovrebbe essere impostato ad un valore superiore a 8 ms.

La modifica diventa attiva solo dopo un POWER ON.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p9315 SI Motion, configur. val. posiz. grossolano (Motor Module) / SI Mtn v pos gr MM

VECTOR_G130/G150

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 Motor Module.

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 (Motor Module) / SI Mtn conf.enc MM

VECTOR_G130/G150

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 Motor Module.

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 (Motor Module) / SI Mtn reticolo MM

VECTOR_G130/G150

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 Motor Module.

Dipendenza: Vedi anche: p0407, p9316

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p9318 SI Motion, incrementi encoder per giro (Motor Module) / SI_M. incr/giro MM

VECTOR_G130/G150

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 Motor Module.

Dipendenza: Vedi anche: p0408, p9316

p9319 SI Motion, risoluzione fine G1_XIST1 (Motor Module) / SI Mtn G1_XIST1 MM

VECTOR_G130/G150

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 Motor Module.

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 (Motor Module) / SI Mtn ps_mandr MM

VECTOR_G130/G150

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, riduttore, denominatore encoder(mot)/carico (MotMod) / SI_M rid. den. MM

VECTOR_G130/G150

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 2011 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, riduttore, numeratore encoder(motore)/carico (MotMod) / SI_M rid. num. MM

VECTOR_G130/G150	**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. gross. pos. ridondante (Motor Module) / Bit validi MM

VECTOR_G130/G150	**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 Motor Module.

Dipendenza: Vedi anche: r0470, p9523

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p9324 SI Motion, bit val. risol. fine val. posiz. gross. ridond. (MM) / SI Mtn bit MM fine

VECTOR_G130/G150

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 Motor Module.

Dipendenza: Vedi anche: r0471, p9524

p9325 SI Motion, bit rilev. val. di posizione grossolana ridond. (MM) / Bit rilevanti MM

VECTOR_G130/G150

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 Motor Module.

Dipendenza: Vedi anche: p0414, r0472, p9525

p9326 SI Motion, assegnazione encoder (Motor Module) / SI Mtn encoder MM

VECTOR_G130/G150

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	3	1

Descrizione: Impostazione del numero dell'encoder usato sul Motor Module per le sorveglianze sicure del movimento.

Dipendenza: Perché le sorveglianze di movimento siano sicure, è necessario che il rilevamento del valore attuale di posizione Safety sia attivato nel corrispondente set di dati encoder (p0430.19 = 1).

Vedi anche: p0187, p0188, p0189, p0430, p9526

Attenzione: Questo parametro viene sovrascritto dalla funzione di copia delle funzioni di sicurezza integrate nell'azionamento.

Nota: Per p9326 = 1 vale: il Motor Module utilizza un encoder per la regolazione del numero di giri, il sistema presenta 1 encoder.

p9328[0...11] SI Motion Sensor Module Node Identifier (Motor Module) / SI Mtn SM Ident MM

VECTOR_G130/G150

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 Motor Module 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.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p9329 SI Motion, bit più significa. sic. pos. grossolana Gx_XIST1 (MM) / Gx_XIST1 MSB MM

VECTOR_G130/G150

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 Motor Module.

Dipendenza: Vedi anche: p0415, r0475, p9529

Nota: MSB: Most Significant Bit (bit più significativo)

p9330 SI Motion, tolleranza di arresto (Motor Module) / SI Mtn SOS Tol MM

VECTOR_G130/G150

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 (Motor Module) / SI Mtn SOS Tol MM

VECTOR_G130/G150 (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 (Motor Module) / SI Mtn SLS Gr MM

VECTOR_G130/G150

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 2011 All Rights Reserved

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)

p9331[0...3] SI Motion, valori limite SLS (Motor Module) / SI Mtn SLS Gr MM

VECTOR_G130/G150 (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)(Motor Module) / SI_M val_a Tol MM

VECTOR_G130/G150

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)(Motor Module) / SI_M val_a Tol MM

VECTOR_G130/G150 (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 2011 All Rights Reserved

p9345 SI Motion, SSM tempo filtro (Motor Module) / SI Mtn t_filtr SSM

VECTOR_G130/G150

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 (Motor Module) / SI Mtn SSM v_li MM

VECTOR_G130/G150

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 (Motor Module) / SI Mtn SSM v_li MM

VECTOR_G130/G150 (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 2011 All Rights Reserved

p9347 SI Motion, SSM isteresi di velocità (Motor Module) / SI Mtn SSM ist MM

VECTOR_G130/G150

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 (Motor Module) / SI Mtn SSM ist MM

VECTOR_G130/G150 (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 SAM (Motor Module) / SI_M SAM Tol MM

VECTOR_G130/G150

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 SAM (Motor Module) / SI_M SAM Tol MM

VECTOR_G130/G150 (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: p9548
Vedi anche: C01706

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

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 (Motor Module) / SI Mtn scorr. MM

VECTOR_G130/G150

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 (Motor Module) / SI Mtn scorr. MM

VECTOR_G130/G150 (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 (Motor Module) / SI Mtn SLS t MM

VECTOR_G130/G150

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 2011 All Rights Reserved

p9352 SI Motion, tempo di passaggio da STOP C a SOS (Motor Module) / SI Mtn t C->SOS MM

VECTOR_G130/G150	**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 (Motor Module) / SI Mtn t D->SOS MM

VECTOR_G130/G150	**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 (Motor Module) / SI Mtn t E->SOS MM

VECTOR_G130/G150	**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 (Motor Module) / SI Mtn t F->B MM

VECTOR_G130/G150	**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 2011 All Rights Reserved

p9356 SI Motion, tempo di ritardo cancellazione impulsi (Motor Module) / SI Mtn rit CImp MM

VECTOR_G130/G150

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 (Motor Module) / SI Mtn CImp t MM

VECTOR_G130/G150

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 (Motor Module) / SI Mtn t coll.MM

VECTOR_G130/G150

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.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p9360 SI Motion, velocità disinserz. cancellaz. impulsi (Motor Module) / SI Mtn CI v_dis MM

VECTOR_G130/G150

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).

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

VECTOR_G130/G150 (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 (Motor Module) / SI Mtn Stop SLS MM

VECTOR_G130/G150

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

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Dipendenza: Vedi anche: p9331, p9380, p9563
Attenzione: Questo parametro viene sovrascritto dalla funzione di copia delle funzioni di sicurezza integrate nell'azionamento.
Nota: SLS: Safely Limited Speed (velocità limitata sicura)

p9364 SI Motion, tolleranza SDI (Motor Module) / SI Mtn Toll SDI MM

VECTOR_G130/G150	**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 (Motor Module) / SI Mtn Toll SDI MM

VECTOR_G130/G150 (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 (Motor Module) / SI Mtn t SDI MM

VECTOR_G130/G150	**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 2011 All Rights Reserved

p9366 SI Motion, reazione di stop SDI (Motor Module) / SI Mtn Stop SDI MM

VECTOR_G130/G150

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 (Motor Module) / SIMtn lim v SAM MM

VECTOR_G130/G150

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 (Motor Module) / SIMtn lim v SAM MM

VECTOR_G130/G150 (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.

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 2011 All Rights Reserved

p9370 SI Motion, modalità prova collaudo (Motor Module) / SI Mtn mod coll MM

VECTOR_G130/G150

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 della prova di collaudo (Motor Module) / SI Mtn stat.col MM

VECTOR_G130/G150

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 (Motor Module) / SI Mtn t fi. CI MM

VECTOR_G130/G150

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.

p9381 SI Motion, valore riferimento rampa di frenatura (Motor Module) / SIMtn rif rampa MM

VECTOR_G130/G150

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

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Attenzione: Questo parametro viene sovrascritto dalla funzione di copia delle funzioni di sicurezza integrate nell'azionamento.

p9381 SI Motion, valore riferimento rampa di frenatura (Motor Module) / SIMtn rif rampa MM

VECTOR_G130/G150 (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 (Motor Module) / SIMtn rit rampa MM

VECTOR_G130/G150

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 (Motor Module) / SI Mtn t_s ram MM

VECTOR_G130/G150

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.

p9386 SI Motion, tempo di ritardo della valutazione senza encoder (MM) / SI Mtn t_rit SL MM

VECTOR_G130/G150

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

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p9387 SI Motion, rilev. val. att. senza encoder, tempo filtro (MotMod) / SI Mtn t_filtr MM

VECTOR_G130/G150

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. val. att. senza encoder, corr. min. (MotMod) / SI Mtn SL I_min MM

VECTOR_G130/G150

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 (Motor Module) / SI Mtn toll. U MM

VECTOR_G130/G150

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

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).

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

r9390[0...3] SI Motion, versione sorveglianze di movim. sicure (Motor Module) / SI Mtn versione MM

VECTOR_G130/G150

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: r9590, r9770, r9870, r9890

Nota: Esempio:
r9390[0] = 2, r9390[1] = 60, r9390[2] = 1, r9390[3] = 0 --> versione SI Motion V02.60.01.00

r9398[0...1] SI Motion, checksum attuale parametri SI (Motor Module) / SI Mtn CRC att MM

VECTOR_G130/G150

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 del movimento (checksum attuale) sul Motor Module.

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 (Motor Module) / SI Mtn CRC rif. MM

VECTOR_G130/G150

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 del movimento (checksum di riferimento) sul Motor Module.

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

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

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

r9407[0...19] File PS indice parametro, parametro non applicato / PS indice param.

Tutti gli oggetti

Modificabile: -	**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**
-	-	-

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:** 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**
-	-	-

Descrizione: Solo per scopi di assistenza tecnica interna Siemens.

Dipendenza: Vedi anche: r9406, r9407

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

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.

r9450[0...29] Modifica del valore di riferimento parametri con calcolo fallito / Mod_rif par n poss

B_INF, ENCODER, VECTOR_G130/G150

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.

B_INF, ENCODER, VECTOR_G130/G150

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

B_INF, CU_G_G130DP, CU_G_G130PN, CU_G_G150DP, CU_G_G150PN, ENCODER, TB30, TM31, TM54F_MA, TM54F_SL, VECTOR_G130/G150

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.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

r9482[0...n] Parametri BI/CI interconnessioni BICO / Par. BI/CI BICO

B_INF, CU_G_G130DP, CU_G_G130PN, CU_G_G150DP, CU_G_G150PN, ENCODER, TB30, TM31, TM54F_MA, TM54F_SL, VECTOR_G130/G150

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)
...

r9483[0...n] Parametri BO/CO interconnessioni BICO / Par. BO/CO BICO

B_INF, CU_G_G130DP, CU_G_G130PN, CU_G_G150DP, CU_G_G150PN, ENCODER, TB30, TM31, TM54F_MA, TM54F_SL, VECTOR_G130/G150

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)
...

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p9484 Interconnessioni BICO ricerca sorgente del segnale / BICO ric. S_s

B_INF, CU_G_G130DP, CU_G_G130PN, CU_G_G150DP, CU_G_G150PN, ENCODER, TB30, TM31, TM54F_MA, TM54F_SL, VECTOR_G130/G150

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

B_INF, CU_G_G130DP, CU_G_G130PN, CU_G_G150DP, CU_G_G150PN, ENCODER, TB30, TM31, TM54F_MA, TM54F_SL, VECTOR_G130/G150

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

B_INF, CU_G_G130DP, CU_G_G130PN, CU_G_G150DP, CU_G_G150PN, ENCODER, TB30, TM31, TM54F_MA, TM54F_SL, VECTOR_G130/G150

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

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).

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

r9490 Numero interconnessioni BICO con altri azionamenti / Ent. BICO azion

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:** 1
	Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
	-	-	-

Descrizione: Visualizzazione del numero delle sorgenti del segnale di questo azionamento destinate ad altri azionamenti/oggetti azionamento (uscita binettore/uscita connettore, BO/CO).

Dipendenza: Vedi anche: r9491, r9492, p9493

r9491[0...9] BI/CI delle interconnessioni BICO con altri azionamenti / BI/CI per azion

Tutti gli oggetti	**Modificabile:** -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
	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 dell'elenco dei ricevitori del segnale (ingresso binettore/ingresso connettore, BI/CI) delle prime interconnessioni di questo azionamento con altri azionamenti/oggetti azionamento.

Dipendenza: Vedi anche: r9490, r9492, p9493

Attenzione: Se questo elenco non è vuoto, non è possibile cancellare un azionamento. Altrimenti, un altro azionamento cercherebbe di leggere un segnale da un azionamento non più presente.

Nota: Tutti gli indici da r9491 a p9493 definiscono questa interconnessione.

In r9491[x] si trova il ricevitore del segnale, in r9492[x] si trova la sorgente del segnale. Specificando p9493[x] è possibile modificare questa interconnessione.

r9492[0...9] BO/CO delle interconnessioni BICO con altri azionamenti / BO/CO per azion

Tutti gli oggetti	**Modificabile:** -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
	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 dell'elenco delle sorgenti del segnale (uscita binettore/uscita connettore, BO/CO) delle prime interconnessioni di questo azionamento con altri azionamenti/oggetti azionamento.

Dipendenza: Vedi anche: r9490, r9491, p9493

Attenzione: Se questo elenco non è vuoto, non è possibile cancellare un azionamento. Altrimenti, un altro azionamento cercherebbe di leggere un segnale da un azionamento non più presente.

Nota: Tutti gli indici da r9491 a p9493 definiscono questa interconnessione.

In r9491[x] si trova il ricevitore del segnale, in r9492[x] si trova la sorgente del segnale. Specificando p9493[x] è possibile modificare questa interconnessione.

p9493[0...9] Ripristino interconnessioni BICO con altri azionamenti / Reset BICO azion

Tutti gli oggetti	**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	15	15

Descrizione: Impostazione per resettare le interconnessioni BICO con altri azionamenti. Ogni interconnessione può essere ripristinata singolarmente.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Valore:
0: Imposta collegamento a 0
1: Imposta collegamento a 1 (100%)
2: Imposta collegamento a impostazioni di fabbrica
15: Fine

Dipendenza: Vedi anche: r9490, r9491, r9492

Nota: Tutti gli indici da r9491 a p9493 definiscono questa interconnessione.

In r9491[x] si trova il ricevitore del segnale, in r9492[x] si trova la sorgente del segnale. Specificando p9493[x] è possibile modificare questa interconnessione.

p9495 Comportamento BICO per gli oggetti di azionamento disattivati / Comp. con DO disat

B_INF, CU_G_G130DP, CU_G_G130PN, CU_G_G150DP, CU_G_G150PN, ENCODER, TB30, TM31, VECTOR_G130/G150

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	0

Descrizione: Impostazione del comportamento per le interconnessioni BICO con oggetti di azionamento non operativi o disattivati.

Sull'oggetto di azionamento non operativo o disattivato vi sono dei parametri BO/CO (sorgente segnale).

Valore:
0: Inattivo
1: Salvataggio interconnessioni
2: Salvataggio interconness. e ripristino impostazioni di fabbrica

Dipendenza: Vedi anche: p9496, p9497, p9498, p9499

Vedi anche: A01318, A01507

Nota: Con p9495 = 0 vale:

- Il numero di interconnessioni è zero (p9497 = 0).

Con p9495 diverso da 0 vale:

- I parametri BI/CI interessati vengono elencati in r9498[0...29] (ricevitore segnale).
- I relativi parametri BO/CO vengono elencati in r9499[0...29 (sorgente segnale).

p9496 Comportamento BICO all'attivazione di oggetti di azionamento / Comp. attivaz. DO

B_INF, CU_G_G130DP, CU_G_G130PN, CU_G_G150DP, CU_G_G150PN, ENCODER, TB30, TM31, VECTOR_G130/G150

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	0

Descrizione: Impostazione del comportamento per l'attivazione di interconnessioni BICO con oggetti di azionamento non operativi o disattivati.

Valore:
0: Inattivo
1: Ripristina interconnessioni dalla lista
2: Elimina interconnessioni dalla lista

Dipendenza: Vedi anche: p9495, p9497, p9498, p9499

Vedi anche: A01318, A01507

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Nota: I parametri BI/CI interessati vengono elencati in r9498[0...29] (ricevitore segnale).
I relativi parametri BO/CO vengono elencati in r9499[0...29 (sorgente segnale).
Dopo p9496 = 1, 2 vale:
- p9497 = 0
- p9496 = 0

p9497 Numero interconnessioni BICO con oggetti azionamento disattivati / N. interc. oggetti

B_INF, CU_G_G130DP, CU_G_G130PN, CU_G_G150DP, CU_G_G150PN, ENCODER, TB30, TM31, VECTOR_G130/G150

Modificabile: T	**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
0	65535	0

Descrizione: Visualizzazione del numero di interconnessioni BICO salvate con oggetti di azionamento non operativi o disattivati.
Sull'oggetto di azionamento non operativo o disattivato vi sono dei parametri BO/CO (sorgente segnale).

Dipendenza: Vedi anche: p9495, p9496, p9498, p9499
Vedi anche: A01318, A01507

p9498[0...29] Parametri BI/CI BICO per oggetti di azionamento disattivati / BI/CI per DO disat

B_INF, CU_G_G130DP, CU_G_G130PN, CU_G_G150DP, CU_G_G150PN, ENCODER, TB30, TM31, VECTOR_G130/G150

Modificabile: T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
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

Descrizione: Visualizzazione dei parametri BI/CI (ricevitore segnale) la cui sorgente si trova su oggetti di azionamento non operativi o disattivati.

Dipendenza: Vedi anche: p9495, p9496, p9497, p9499
Vedi anche: A01318, A01507

Nota: Un'interconnessione BICO (ricevitore segnale, sorgente segnale) viene visualizzata nello stesso indice di p9498 e p9499.

p9499[0...29] Parametri BO/CO BICO per oggetti di azionamento disattivati / BO/CO con DO dis.

B_INF, CU_G_G130DP, CU_G_G130PN, CU_G_G150DP, CU_G_G150PN, ENCODER, TB30, TM31, VECTOR_G130/G150

Modificabile: T	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
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

Descrizione: Visualizzazione dei parametri BO/CO (sorgente segnale) la cui sorgente si trova su oggetti di azionamento non operativi o disattivati.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Dipendenza: Vedi anche: p9495, p9496, p9497, p9498
Vedi anche: A01318, A01507

Nota: Un'interconnessione BICO (ricevitore segnale, sorgente segnale) viene visualizzata nello stesso indice di p9498 e p9499.

p9500 SI Motion, clock di sorveglianza (Control Unit) / SI Mtn clock CU

VECTOR_G130/G150

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 (Control Unit) / SI Mtn abilitaz.CU

VECTOR_G130/G150

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	-
03	Abilitazione sincronizzazione valore attuale	Abilitazione	Blocco	-
16	Abilitazione SSM (n < nx) 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) / SG: Safely reduced speed (velocità ridotta sicura)
SOS: Safe Operating Stop (arresto operativo sicuro) / SBH: Safe operating stop (arresto operativo sicuro)
SSM: Safe Speed Monitor (risposta sicura della sorveglianza di velocità)

p9502 SI Motion, tipo di asse (Control Unit) / Tipo asse SI MtnCU

VECTOR_G130/G150

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 2011 All Rights Reserved

p9503 SI Motion, abilitazione SCA (SN) (Control Unit) / SI Mtn abilit. SCA

VECTOR_G130/G150

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

VECTOR_G130/G150

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 2011 All Rights Reserved

p9506 SI Motion, specifica delle funzioni (Control Unit) / SIMtn spec.funz.CU

VECTOR_G130/G150

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 (Control Unit) / SI Mtn config CU

VECTOR_G130/G150

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 (Control Unit) / SI Mtn canc imp CU

VECTOR_G130/G150

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 2011 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

VECTOR_G130/G150

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.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p9511 SI Motion, clock rilevamento valore attuale (Control Unit) / SI Mtn v att cl CU

VECTOR_G130/G150

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**
0.0000 [ms]	25.0000 [ms]	0.0000 [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.

- Con l'impostazione 0 ms viene utilizzato come tempo di ciclo del rilevamento del valore attuale il clock PROFIBUS sincrono; per il funzionamento non sincrono al clock viene utilizzato 1ms.

Criteri di impostazione per le funzioni di sorveglianza del movimento 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: p0115

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 di almeno 8.

Il tempo ciclo del rilevamento del valore attuale non dovrebbe essere impostato ad un valore superiore a 8 ms.

La modifica diventa attiva solo dopo un POWER ON.

p9515 SI Motion, configur. val. posiz. grossol. encoder (Control Unit) / SI Mtn v pos gr CU

VECTOR_G130/G150

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 sulla Control Unit.

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.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p9516 SI Motion, configurazione encoder funzioni sicure (Control Unit) / SI Mtn conf.enc CU

VECTOR_G130/G150

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 sulla Control Unit.

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.

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 (Control Unit) / SI Mtn reticolo CU

VECTOR_G130/G150

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 sulla Control Unit.

Dipendenza: Vedi anche: p0407, 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 (Control Unit) / SIMtn incr/giro CU

VECTOR_G130/G150

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 sulla Control Unit.

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.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p9519 SI Motion, risoluzione fine G1_XIST1 (Control Unit) / SI Mtn G1_XIST1 CU

VECTOR_G130/G150

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 sulla Control Unit.

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)

p9520 SI Motion, passo del mandrino (Control Unit) / SIMtn pas mandr CU

VECTOR_G130/G150

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, riduttore, denominatore encoder(motore)/carico (CU) / SI_M rid. den. CU

VECTOR_G130/G150

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).

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p9522[0...7] SI Motion, riduttore, numeratore encoder(motore)/carico (CU) / SI_M rid. nom. CU

VECTOR_G130/G150

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)

p9523 SI Motion, bit validi val. posiz. gross. ridond. (Control Unit) / Bit validi CU

VECTOR_G130/G150

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 sulla Control Unit.

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 di risol. fine posizione grossolana ridond. (CU) / SI Mtn bit ris CU

VECTOR_G130/G150

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 sulla Control Unit.

Dipendenza: Vedi anche: r0471, p9324

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

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. (CU) / Bit rilevanti CU

VECTOR_G130/G150			
	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 sulla Control Unit.

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.

p9526 SI Motion, assegnazione encoder secondo canale / SI Mtn enc.canale2

VECTOR_G130/G150			
	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	3	1

Descrizione: Impostazione del numero dell'encoder usato dal secondo canale (controllore, Motor Module) per le sorveglianze sicure del movimento.

Dipendenza: Perché le sorveglianze di movimento siano sicure, è necessario che il rilevamento del valore attuale di posizione Safety sia attivato nel corrispondente set di dati encoder (p0430.19 = 1).
Vedi anche: p0187, p0188, p0189, p0430

Nota: Con p9526 = 1 viene impiegato l'encoder per la regolazione del numero di giri per il secondo canale delle funzioni di sorveglianza di movimento (sistema a 1 encoder).
La modifica diventa attiva solo dopo un POWER ON.

p9529 SI Motion, bit più signific. sic. pos. grossolana Gx_XIST1 (CU) / Gx_XIST1 MSB CU

VECTOR_G130/G150			
	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 sulla Control Unit.

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)

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p9530 SI Motion, tolleranza di arresto (Control Unit) / SI Mtn toller arr

VECTOR_G130/G150

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) / SBH: Safe operating stop (arresto operativo sicuro)

p9530 SI Motion, tolleranza di arresto (Control Unit) / SI Mtn toller arr

VECTOR_G130/G150 (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) / SBH: Safe operating stop (arresto operativo sicuro)

p9531[0...3] SI Motion, valori limite SLS (SG) (Control Unit) / SI Mtn SLS lim CU

VECTOR_G130/G150

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: p9532, p9561, p9563
Vedi anche: C01714

Nota: SLS: Safely Limited Speed (velocità limitata sicura) / SG: Safely reduced speed (velocità ridotta sicura)

p9531[0...3] SI Motion, valori limite SLS (SG) (Control Unit) / SI Mtn SLS lim CU

VECTOR_G130/G150 (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

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Nota: SLS: Safely Limited Speed (velocità limitata sicura) / SG: Safely reduced speed (velocità ridotta sicura)

p9532[0...15] SI Motion, fattore di override SLS (SG) (Control Unit) / SI Mtn overr. CU

VECTOR_G130/G150	**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) / SG: Safely reduced speed (velocità ridotta sicura)

p9533 SI Motion SLS limitaz. velocità valore riferim. (Control Unit) / SI Mtn val.rif.SLS

VECTOR_G130/G150	**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)

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p9534[0...1] SI Motion, limiti superiori SLP (SE) (Control Unit) / SI Mtn lim.sup.SLP

VECTOR_G130/G150

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) / SE: Safe software limit switches (finecorsa software sicuro)

p9534[0...1] SI Motion, limiti superiori SLP (SE) (Control Unit) / SI Mtn lim.sup.SLP

VECTOR_G130/G150 (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

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) / SE: Safe software limit switches (finecorsa software sicuro)

p9535[0...1] SI Motion, limiti inferiori SLP (SE) (Control Unit) / SI Mtn lim.inf.SLP

VECTOR_G130/G150

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) / SE: Safe software limit switches (finecorsa software sicuro)

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p9535[0...1] SI Motion, limiti inferiori SLP (SE) (Control Unit) / SI Mtn lim.inf.SLP

VECTOR_G130/G150 (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 -2147000.000 [°]	**Max** 2147000.000 [°]	**Impostazione di fabbrica** -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) / SE: Safe software limit switches (finecorsa software sicuro)

p9536[0...29] SI Motion, posizione camma più SCA (SN) (Control Unit) / SI Mtn SCA+

VECTOR_G130/G150	**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 -2147000.000 [mm]	**Max** 2147000.000 [mm]	**Impostazione di fabbrica** 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)
[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) / SN: Safe software cam (camma software sicura)

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p9536[0...29] SI Motion, posizione camma più SCA (SN) (Control Unit) / SI Mtn SCA+

VECTOR_G130/G150 (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)

Dipendenza: Vedi anche: p9501, p9503, p9537

Nota: La modifica diventa attiva solo dopo un POWER ON.
SCA: Safe Cam (camma sicura) / SN: Safe software cam (camma software sicura)

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p9537[0...29] SI Motion, posizione camma meno SCA (SN) (Control Unit) / SI Mtn SCA-

VECTOR_G130/G150	**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) / SN: Safe software cam (camma software sicura)

p9537[0...29] SI Motion, posizione camma meno SCA (SN) (Control Unit) / SI Mtn SCA-

VECTOR_G130/G150 (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).

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

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) / SN: Safe software cam (camma software sicura)

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p9538[0...29] SI Motion, assegnazione tracce camma SCA (SN) (Control Unit) / SI Mtn SCA assegn

VECTOR_G130/G150

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 2011 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) / SN: Safe software cam (camma software sicura)

p9540 SI Motion, tolleranza SCA (SN) (Control Unit) / SI Mtn Toll SCA CU

VECTOR_G130/G150

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 (SN) (Control Unit) / SI Mtn Toll SCA CU

VECTOR_G130/G150 (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.

Nota: La modifica diventa attiva solo dopo un POWER ON.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p9542 SI Motion, toller. confronto val.att. (incrociato)(Control Unit) / SI_M val_a Tol CU

VECTOR_G130/G150

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)(Control Unit) / SI_M val_a Tol CU

VECTOR_G130/G150 (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) (CU) / SI Mtn toll.rif.

VECTOR_G130/G150

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) (CU) / SI Mtn toll.rif.

VECTOR_G130/G150 (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 2011 All Rights Reserved

p9545 SI Motion SSM (SGA n < nx) tempo di filtro (Control Unit) / SI Mtn SSM filt CU

VECTOR_G130/G150

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 (SGA n < nx) limite di velocità (CU) / SI Mtn SSM v_limCU

VECTOR_G130/G150

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 (SGA n < nx) limite di velocità (CU) / SI Mtn SSM v_limCU

VECTOR_G130/G150 (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 2011 All Rights Reserved

p9547 SI Motion SSM (SGA n < nx) isteresi di velocità (CU) / SI Mtn SSM ist CU

VECTOR_G130/G150

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 (SGA n < nx) isteresi di velocità (CU) / SI Mtn SSM ist CU

VECTOR_G130/G150 (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 SAM (Control Unit) / SI Mtn Toll SAM CU

VECTOR_G130/G150

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 SAM (Control Unit) / SI Mtn Toll SAM CU

VECTOR_G130/G150 (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 2011 All Rights Reserved

p9549 SI Motion, tolleranza di velocità scorrimento (Control Unit) / SI Mtn toll.scorr.

VECTOR_G130/G150

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 (Control Unit) / SI Mtn toll.scorr.

VECTOR_G130/G150 (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 (Control Unit) / SI Mtn tol.com SGE

VECTOR_G130/G150

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(SG) (Control Unit) / SI Mtn SLS t CU

VECTOR_G130/G150

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) / SG: Safely reduced speed (velocità ridotta sicura)

SOS: Safe Operating Stop (arresto operativo sicuro) / SBH: Safe operating stop (arresto operativo sicuro)

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p9552 SI Motion, tempo passaggio da STOP C a SOS (SBH) (Control Unit) / SI Mtn t C->SOS CU

VECTOR_G130/G150	**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) / SBH: Safe operating stop (arresto operativo sicuro)

p9553 SI Motion, tempo passaggio da STOP D a SOS (SBH) (Control Unit) / SI Mtn t D->SOS CU

VECTOR_G130/G150	**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) / SBH: Safe operating stop (arresto operativo sicuro)

p9554 SI Motion, tempo passaggio da STOP E a SOS (SBH) (Control Unit) / SI Mtn t E->SOS CU

VECTOR_G130/G150	**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) / SBH: Safe operating stop (arresto operativo sicuro)

p9555 SI Motion, tempo di passaggio da STOP F a STOP B (Control Unit) / SI Mtn t F->B CU

VECTOR_G130/G150	**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

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p9556 SI Motion, tempo di ritardo cancellazione impulsi (Control Unit) / SI Mtn CI t_rit CU

VECTOR_G130/G150

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.

Dipendenza: Vedi anche: p9560

Vedi anche: C01701

p9557 SI Motion, tempo di prova cancellazione impulsi (Control Unit) / SI Mtn t pr. CImp

VECTOR_G130/G150

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 (Control Unit) / SI Mtn t coll. CU

VECTOR_G130/G150

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 (Control Unit) / SI Mtn timer dinam

VECTOR_G130/G150

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)

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p9560 SI Motion, velocità disinserz. cancellaz. impulsi (Control Unit) / SI Mtn CI v_dis CU

VECTOR_G130/G150

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).

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

VECTOR_G130/G150 (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 (SG) (Control Unit) / SI Mtn reaz. SLS

VECTOR_G130/G150

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) / SG: Safely reduced speed (velocità ridotta sicura)

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p9562 SI Motion, reazione di stop SLP (SE) (Control Unit) / SI Mtn reaz. SLP

VECTOR_G130/G150

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

Dipendenza: Vedi anche: p9534, p9535

Nota: SLP: Safely-Limited Position (posizione limitata sicura) / SE: Safe software limit switches (finecorsa software sicuro)

p9563[0...3] SI Motion, reazione di stop specifica di SLS (SG) (Control Unit) / SI Mtn SLS Stop CU

VECTOR_G130/G150

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: SLS: Safely Limited Speed (velocità limitata sicura) / SG: Safely reduced speed (velocità ridotta sicura)

p9564 SI Motion, tolleranza SDI (Control Unit) / SI Mtn toll SDI CU

VECTOR_G130/G150

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)

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p9564 SI Motion, tolleranza SDI (Control Unit) / SI Mtn toll SDI CU

VECTOR_G130/G150 (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: p9565, p9566
Vedi anche: C01716

Nota: SDI: Safe Direction (direzione di movimento sicura)

p9565 SI Motion, tempo di ritardo SDI (Control Unit) / SI Mtn t SDI CU

VECTOR_G130/G150

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 (Control Unit) / SI Mtn Stop SDI CU

VECTOR_G130/G150

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)

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p9568 SI Motion, tolleranza limite di velocità SAM (Control Unit) / SIMtn lim v SAM CU

VECTOR_G130/G150

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.

p9568 SI Motion, tolleranza limite di velocità SAM (Control Unit) / SIMtn lim v SAM CU

VECTOR_G130/G150 (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 (Control Unit) / SI Mtn mod pr coll

VECTOR_G130/G150

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 sicure.

r9571 SI Motion, stato della prova collaudo (Control Unit) / SI Mtn stato coll.

VECTOR_G130/G150

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.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

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

p9580 SI Motion, tempo di rit. cancell. imp. guasto bus (Control Unit) / SI Mtn t CI CU

VECTOR_G130/G150

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 (Control Unit) / SIMtn rif rampa CU

VECTOR_G130/G150

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 (Control Unit) / SIMtn rif rampa CU

VECTOR_G130/G150 (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, ritardo rampa di frenatura (Control Unit) / SIMtn t_rit rmp CU

VECTOR_G130/G150

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 2011 All Rights Reserved

p9583 SI Motion, tempo sorveglianza rampa di frenatura (Control Unit) / SIMtn t_s rampa CU

VECTOR_G130/G150

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

VECTOR_G130/G150

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 (Control Unit) / SI Mtn SL filt CU

VECTOR_G130/G150

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, corr. min. rilevamento val. att. senza encoder (CU) / SI Mtn I_min SL CU

VECTOR_G130/G150

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.

Nota: Il parametro è attivo solo nel rilevamento del valore attuale senza encoder (p9306/p9506 = 1).

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p9589 SI Motion, accelerazione tolleranza tensione (Control Unit) / SI Mtn toll. U CU

VECTOR_G130/G150	**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] Versione SI Motion, sorveglianze movimento sicure (Control Unit) / SI Mtn versione CU

VECTOR_G130/G150	**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, r9870, r9890

Nota: Esempio:

r9590[0] = 2, r9590[1] = 60, r9590[2] = 1, r9590[3] = 0 --> versione SI Motion V02.60.01.00

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p9601 SI Abilitazione funzioni integrate nell'azionam. (Control Unit) / Abilit.SI Fun CU

VECTOR_G130/G150

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 sulla Control Unit.

A seconda della Control Unit e del Motor Module o Power Module utilizzati si possono selezionare solo le seguenti impostazioni:

- p9601 = 0: funzioni di sicurezza integrate nell'azionamento bloccate.
- p9601 = 1: funzioni STO/SS1 tramite morsetti abilitate. Ammesso se r9771.0 = 1.
- p9601 = 4: sorveglianze di movimento integrate nell'azionamento abilitate tramite il Terminal Module 54F (TM54F) (SINAMICS S120) o tramite F-DI/F-DO integrati (SINAMICS S110). Ammesso se r9771.5 = 1.
- p9601 = 5: sorveglianze di movimento integrate nell'azionamento abilitate tramite il Terminal Module 54F (TM54F) e STO/SS1 tramite morsetti (solo SINAMICS S120). Ammesso se r9771.5 = 1.
- p9601 = 8: funzioni STO/SS1 tramite PROFIsafe abilitate. Ammesso se r9771.6 = 1.
- p9601 = 9: funzioni STO/SS1 tramite PROFIsafe e funzioni STO/SS1 tramite morsetti abilitate. Ammesso se r9771.6 = 1.
- p9601 = 12: sorveglianze di movimento integrate nell'azionamento tramite PROFIsafe abilitate. Ammesso se r9771.4 = 1.
- p9601 = 13: sorveglianze di movimento integrate nell'azionamento tramite PROFIsafe e STO/SS1 tramite morsetti abilitate. Ammesso se r9771.4 = 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: La modifica diventa generalmente attiva solo dopo un POWER ON. Eccezione: le modifiche di p9601.0 hanno effetto immediato.

CU: Control Unit

STO: Safe Torque Off (coppia disinserita in sicurezza) / SH: Safe standstill (arresto sicuro).

SS1: Safe Stop 1 (corrisponde allo stop categoria 1 secondo EN60204).

SI: Safety Integrated.

SMM: Safe Motion Monitoring.

F-DI: Failsafe Digital Input (ingresso digitale a prova d'errore).

F-DO: Failsafe Digital Output (uscita digitale a prova d'errore).

p9602 SI Abilitazione comando frenatura sicuro (Control Unit) / Abilit.SI SBC CU

VECTOR_G130/G150

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) sulla Control Unit.

Valore:
0: Blocco SBC
1: Abilitazione SBC

Dipendenza: Vedi anche: p9802

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

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 = 1, p9802 = 1) non è logica.

La parametrizzazione "Freno di stazionamento motore senza risposte di conferma" e "Comando di frenatura sicuro" abilitato (p1278 = 1, p9602 = 1, p9802 = 1) non è consentita.

CU: Control Unit

SBC: Safe Brake Control (comando di frenatura sicuro)

SI: Safety Integrated

p9610 SI Indirizzo PROFIsafe (Control Unit) / SI PROFIsafe CU

VECTOR_G130/G150	**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 la Control Unit.

Dipendenza: Vedi anche: p9810

p9620[0...7] BI: SI, sorgente di segnale per STO (SH)/SBC/SS1 (Control Unit) / SI S_s STO/SS1 CU

VECTOR_G130/G150	**Modificabile:** C2(95)	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
	Tipo di dati: Unsigned32 / Binary	**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

Descrizione: Impostazione della sorgente del segnale per le seguenti funzioni sulla Control Unit:

STO: Safe Torque Off (coppia disinserita in sicurezza) / SH: Safe standstill (arresto sicuro)

SBC: Safe Brake Control (comando di frenatura sicuro)

SS1: Safe Stop 1 (arresto sicuro 1 con sorveglianza del tempo)

Dipendenza: Vedi anche: p9601

Nota: Sono consentite le seguenti sorgenti dei segnali:

- Zero fisso (impostazione standard).
- Ingressi digitali DI 0 ... 7, 16, 17, 20, 21 sulla Control Unit 320-2 (CU320-2).
- Ingressi digitali DI 0 ... 3 sulle Controller Extensions (CX32-2, NX10.3, NX15.3).
- Ingressi digitali DI 0 ... 3, 16 sulla Control Unit 310-2 (CU310-2).

Non è ammessa un'interconnessione su un ingresso digitale in modalità simulazione.

In caso di collegamento in parallelo di n parti di potenza vale quanto segue:

p9620[0] = sorgente del segnale per parte di potenza 1

...

p9620[n-1] = sorgente del segnale per parte di potenza n

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p9621 BI: SI Safe Brake Adapter, sorgente del segnale (Control Unit) / SI s_segn SBA CU

VECTOR_G130/G150

Modificabile: C2(95)	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: Unsigned32 / Binary	**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

Descrizione: Impostazione della sorgente del segnale per Safe Brake Adapter (SBA).

Questa impostazione definisce l'ingresso digitale attraverso il quale viene letta la risposta di conferma del Safe Brake Adapter (SBA_DIAG).

p9621/p9821 = 0:

nessun Safe Brake Control (SBC) con Safe Brake Adapter (SBA) presente.

p9621/p9821 = r0722.x (x = 0, 1 ... 7)

Safe Brake Adapter e apparecchio Booksize (nessun Communication Interface Module (CIM)).

p9621/p9821 = r9872.3

Safe Brake Adapter e apparecchio Chassis (CIM).

Dipendenza: Vedi anche: p9601, p9602, p9821

Nota: Nel confronto incrociato dei dati tra p9621 e p9821 non è tollerata alcuna differenza.

per l'uso della funzione "Safe Brake Adapter" deve valere:

p9601 = p9801 <> 0 e p9602 = p9802 = 1

p9622[0...1] SI relè SBA tempi di attesa (Control Unit) / SI relè SBA t CU

VECTOR_G130/G150

Modificabile: C2(95)	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: FloatingPoint32	**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**
0.00 [ms]	1000.00 [ms]	[0] 100.00 [ms]
		[1] 65.00 [ms]

Descrizione: Impostazione dei tempi di attesa per l'inserzione e la disinserzione del relè Safe Brake Adapter.

Si devono impostare i tempi di attesa minimi specifici del relè per la valutazione dei contatti di risposta. Questi tempi possono essere diversi per un relè all'inserzione e alla disinserzione.

Indice: [0] = Tempo atteso inserzione
[1] = Tempo attesa disinserzione

Dipendenza: Vedi anche: p9822

Nota: In caso di confronto incrociato tra p9622 e p9822, viene tollerata una differenza di un clock di sorveglianza Safety. Il tempo parametrizzato viene arrotondato internamente ad un multiplo intero del clock di sorveglianza.

Vengono immessi i tempi di attesa minimi specifici del relè (ms) per la valutazione dei contatti di risposta.

p9650 SI Tempo di tolleranza commutazione SGE (Control Unit) / SI tol. SGE_com CU

VECTOR_G130/G150

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 (SGE) sulla Control Unit.

A causa dei diversi tempi di esecuzione nei due canali di sorveglianza, la commutazione SGE non si attiva contemporaneamente. Dopo una commutazione SGE, durante questo tempo di tolleranza non vengono effettuati confronti incrociati di dati dinamici.

Dipendenza: Vedi anche: p9850

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

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.
SGE: Ingresso di sicurezza (ad es. morsetti STO)

p9651 SI Tempo di antirimbalzo per STO/SBC/SS1 (Control Unit) / SI STO t_antiri CU

VECTOR_G130/G150

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 fail-safe 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 (Control Unit) / SI Stop 1 t_rit CU

VECTOR_G130/G150

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) sulla Control Unit 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)

p9658 SI Tempo di passaggio da STOP F a STOP A (Control Unit) / SI STOP F -> A CU

VECTOR_G130/G150

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 sulla Control Unit.

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

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p9659 SI timer dinamizzazione forzata / Timer din forz. SI

VECTOR_G130/G150

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.

VECTOR_G130/G150

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

p9697 SI Motion, cancellazione impulsi tempo di ritardo fail-safe (CU) / SI Mtn CI t_rit CU

VECTOR_G130/G150

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 ritardo per la cancellazione impulsi dopo un'interruzione del bus tramite Failsafe Values sulla Control Unit (ad esempio applicato per ESR).

Nota: ESR: Extended Stop and Retract (arresto e svincolo ampliati)

p9700 SI Motion, funzione di copia / SI Mtn funz.copia

TM54F_MA

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	0057 hex	0000 hex

Descrizione: Impostazione per l'avvio della funzione di copia desiderata.

Dopo l'avvio i parametri corrispondenti vengono copiati dalla Control Unit al Motor Module.

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

Nota: Valore = 57 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.

SI: Safety Integrated

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p9700 SI Motion, funzione di copia / SI Mtn funz.copia

VECTOR_G130/G150

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 dalla Control Unit al Motor Module.

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

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

TM54F_MA, TM54F_SL

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
236: [EC hex] Conferma CRC hardware

Dipendenza: Vedi anche: r9398, p9399, r9728, p9729, r9798, p9799, r9898, p9899

Nota: Valore = AC 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.

SI: Safety Integrated

p9701 SI Motion, conferma modifica dati / SI Mtn conf.m.dati

VECTOR_G130/G150

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

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

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

VECTOR_G130/G150

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

VECTOR_G130/G150

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	-
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

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

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

VECTOR_G130/G150

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	-

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

VECTOR_G130/G150

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.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

r9713[0...3] SI Motion, diagnostica, valore attuale di posizione lato carico / SI Mtn s_att car.

VECTOR_G130/G150	**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

VECTOR_G130/G150	**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

r9714[0...1] SI Motion, diagnostica, velocità / SI Mtn diag v

VECTOR_G130/G150 (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

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

r9718.23 CO/BO: SI Motion Segnali di comando 1 / SI Mtn Segn com 1

VECTOR_G130/G150

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

VECTOR_G130/G150

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	-
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)

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

r9720.0...13 CO/BO: SI Motion segnali di comando integrati nell'azionamento / SI Mtn integ STW

VECTOR_G130/G150

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

VECTOR_G130/G150

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	-

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 2011 All Rights Reserved

r9722.0...15 CO/BO: SI Motion segnali di stato integrati nell'azionamento / SI Mtn integ Stat

VECTOR_G130/G150

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

VECTOR_G130/G150

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 2011 All Rights Reserved

r9724 SI Motion, clock per confronto incrociato / SI Mtn clock CID

VECTOR_G130/G150

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

VECTOR_G130/G150

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

VECTOR_G130/G150

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 2011 All Rights Reserved

r9727 SI Motion, consenso utente interno all'azionamento / SI Mtn cons ut int

VECTOR_G130/G150	**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

VECTOR_G130/G150	**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.

VECTOR_G130/G150	**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.

VECTOR_G130/G150	**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 2011 All Rights Reserved

r9730 SI Motion, velocità massima sicura / SI Mtn v_max sic.

VECTOR_G130/G150 (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

VECTOR_G130/G150

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

VECTOR_G130/G150 (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

VECTOR_G130/G150

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 2011 All Rights Reserved

r9732 SI Motion risoluzione velocità / SI Mtn risoluz. v

VECTOR_G130/G150 (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 - [1/min]	**Max** - [1/min]	**Impostazione di fabbrica** - [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

VECTOR_G130/G150

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 - [1/min]	**Max** - [1/min]	**Impostazione di fabbrica** - [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.

r9734.0...15 CO/BO: SI Motion, parola di stato Info Channel Safety / SI Mtn p_st InfoCh

VECTOR_G130/G150

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.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

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.

r9744 SI Contatore modifiche buffer messaggi / SI Con mod buf mes

VECTOR_G130/G150

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

VECTOR_G130/G150

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

VECTOR_G130/G150

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

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

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

r9748[0...63] SI Tempo del messaggio in millisecondi / SI t msg in ms

VECTOR_G130/G150

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

VECTOR_G130/G150

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.

VECTOR_G130/G150

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	-

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p9752 SI Contatore segnalazioni / SI Con casi msg

VECTOR_G130/G150

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

VECTOR_G130/G150

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.

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

VECTOR_G130/G150

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

VECTOR_G130/G150

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

VECTOR_G130/G150

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

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p9761 SI Immissione password / Immiss.passw.SI

VECTOR_G130/G150

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.

VECTOR_G130/G150

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.

Dipendenza: La modifica della password Safety Integrated deve essere confermata nel seguente parametro:
Vedi anche: p9763

p9763 SI Conferma password / Conf.password SI

VECTOR_G130/G150

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

VECTOR_G130/G150

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

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

r9770[0...3] Versione SI, funz. sicurezza integr. nell'azion. (Control Unit) / SI Versione Drv CU

VECTOR_G130/G150

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 sulla Control Unit.

Indice:
[0] = Safety Version (major release)
[1] = Safety Version (minor release)
[2] = Safety Version (baselevel or patch)
[3] = Safety Version (hotfix)

Dipendenza: Vedi anche: r9870, 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 (Control Unit) / SI funz. com. CU

VECTOR_G130/G150

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: Visualizzazione delle funzioni di sorveglianza Safety Integrated supportate sulla Control Unit e sul Motor Module.
Questa visualizzazione è determinata dalla Control Unit.

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	-
13	ESR ritardo cancellazione impulsi supportato	Sì	No	-

Dipendenza: Vedi anche: r9871

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Nota: CU: Control Unit
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)

r9772.0...23 CO/BO: SI Stato (Control Unit) / SI stato CU

VECTOR_G130/G150

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 sulla Control Unit.

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

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:
Se il bit è impostato, STO viene selezionato tramite PROFIsafe o Terminal Module 54F (TM54F).
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)
Per bit 22 e 23:
Questi bit mostrano il percorso dal quale è stato attivato SS1, ossia chi ha avviato il tempo di ritardo SS1.
Se non viene avviato il tempo di ritardo SS1 (ad es. perché contemporaneamente viene attivato un STO), non viene impostato nessuno dei due bit.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

r9773.0...31 CO/BO: SI Stato (Control Unit + Motor Module) / SI stato CU+MM

VECTOR_G130/G150

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 (Control Unit + Motor Module).

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.

r9774.0...31 CO/BO: SI Stato (gruppo STO) / SI Stat gruppo STO

VECTOR_G130/G150

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 Safety Integrated del gruppo a cui appartiene questo azionamento.

Questi segnali sono una combinazione logica AND dei singoli segnali di stato degli azionamenti contenuti in questo gruppo.

Campo di bit:

Bit	Nome del segnale	Segnale 1	Segnale 0	FP
00	STO selezionato nel gruppo	Sì	No	2804
01	STO attivo nel gruppo	Sì	No	2804
02	SS1 tempo di ritardo nel gruppo attivo	Sì	No	-
04	Comando di frenatura sicuro richiesto nel gruppo	Sì	No	2804
05	SS1 selezionato nel gruppo (Basic Functions)	Sì	No	-
06	SS1 attivo nel gruppo (Basic Functions)	Sì	No	-
31	Necessità test dei tracciati di arresto del gruppo	Sì	No	2804

Dipendenza: Vedi anche: p9620, r9773

Attenzione: Se tramite p0105 viene disattivato un azionamento che appartiene ad un gruppo, i segnali in r9774 non potranno più essere correttamente visualizzati (rimedio: rimuovere questo azionamento dal gruppo prima della disattivazione).

Nota: Un gruppo è formato mediante raggruppamento dei morsetti per la funzione "Coppia disinserita in sicurezza" (STO).

Lo stato di un gruppo di n azionamenti, per quanto riguarda gli azionamenti da 1 a n -1 viene visualizzato, in funzione del sistema, con un ritardo di un clock di sorveglianza.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

r9776 SI Diagnostica / SI Diagnostica

VECTOR_G130/G150

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

VECTOR_G130/G150

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

r9781[0...1] SI Checksum controllo modifiche (Control Unit) / SI Checksum mod CU

CU_G_G130DP, CU_G_G130PN, CU_G_G150DP, CU_G_G150PN

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_G_G130DP, CU_G_G130PN, CU_G_G150DP, CU_G_G150PN

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

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Dipendenza: Vedi anche: p9601, p9729, p9799
Vedi anche: F01690

p9783 SI Motion, motore sincrono, impress. corrente, senza encoder / SI Mtn SM Id SL

VECTOR_G130/G150 (n/M)	**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).

r9794[0...19] SI Lista riferimenti incrociati (Control Unit) / Lista SI CID CU

VECTOR_G130/G150	**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 sulla Control Unit 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

VECTOR_G130/G150	**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.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

r9798 SI Checksum attuale parametri SI (Control Unit) / Som.contr.SI r.CU

VECTOR_G130/G150

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

VECTOR_G130/G150

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

p9801 SI Abilitazione funzioni integrate nell'azionam. (Motor Module) / Abilit.SI Fun MM

VECTOR_G130/G150

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 Motor Module.

A seconda della Control Unit e del Motor Module o Power Module utilizzati si possono selezionare solo le seguenti impostazioni:

- p9801 = 0: funzioni di sicurezza integrate nell'azionamento bloccate.
- p9801 = 1: funzioni STO/SS1 tramite morsetti abilitate. Ammesso se r9871.0 = 1.
- p9801 = 4: sorveglianze di movimento integrate nell'azionamento abilitate tramite il Terminal Module 54F (TM54F) (SINAMICS S120) o tramite F-DI/F-DO integrati (SINAMICS S110). Ammesso se r9871.5 = 1.
- p9801 = 5: sorveglianze di movimento integrate nell'azionamento abilitate tramite il Terminal Module 54F (TM54F) e STO/SS1 tramite morsetti (solo SINAMICS S120). Ammesso se r9871.5 = 1.
- p9801 = 8: funzioni STO/SS1 tramite PROFIsafe abilitate. Ammesso se r9871.6 = 1.
- p9801 = 9: funzioni STO/SS1 tramite PROFIsafe e funzioni STO/SS1 tramite morsetti abilitate. Ammesso se r9871.6 = 1.
- p9801 = 12: sorveglianze di movimento integrate nell'azionamento tramite PROFIsafe abilitate. Ammesso se r9871.4 = 1.
- p9801 = 13: sorveglianze di movimento integrate nell'azionamento tramite PROFIsafe e STO/SS1 tramite morsetti abilitate. Ammesso se r9871.4 = 1.

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.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Nota: MM: Motor Module.
SI: Safety Integrated.
SMM: Safe Motion Monitoring.
STO: Safe Torque Off (coppia disinserita in sicurezza) / SH: Safe standstill (arresto sicuro).
SS1: Safe Stop 1 (corrisponde allo stop categoria 1 secondo EN60204).
F-DI: Failsafe Digital Input (ingresso digitale a prova d'errore).
F-DO: Failsafe Digital Output (uscita digitale a prova d'errore).
La modifica diventa generalmente attiva solo dopo un POWER ON. Eccezione; le modifiche di p9801.0 hanno effetto immediato.

p9802 SI Abilitazione comando frenatura sicuro (Motor Module) / Abilit.SI SBC MM

VECTOR_G130/G150	**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 Motor Module.
0: Blocco SBC
1: Abilitazione SBC

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 = 1, p9802 = 1) non è logica.
La parametrizzazione "Freno di stazionamento motore senza risposte di conferma" e "Comando di frenatura sicuro" abilitato (p1278 = 1, p9602 = 1, p9802 = 1) non è consentita.
MM: Motor Module
SBC: Safe Brake Control (comando di frenatura sicuro)
SI: Safety Integrated

p9810 SI Indirizzo PROFIsafe (Motor Module) / SI PROFIsafe MM

VECTOR_G130/G150	**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 del Motor Module.

Attenzione: Questo parametro viene sovrascritto dalla funzione di copia delle funzioni di sicurezza integrate nell'azionamento.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p9821 BI: SI Safe Brake Adapter, sorgente del segnale (Motor Module) / SI s_segn SBA MM

VECTOR_G130/G150

Modificabile: C2(95)	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: Unsigned32 / Binary	**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

Descrizione: Impostazione della sorgente del segnale per Safe Brake Adapter (SBA).

Questa impostazione definisce l'ingresso digitale attraverso il quale viene letta la risposta di conferma del Safe Brake Adapter (SBA_DIAG).

p9621/p9821 = 0:

nessun Safe Brake Control (SBC) con Safe Brake Adapter (SBA) presente.

p9621/p9821 = r0722.x (x = 0, 1 ... 7)

Safe Brake Adapter e apparecchio Booksize (nessun Communication Interface Module (CIM)).

p9621/p9821 = r9872.3

Safe Brake Adapter e apparecchio Chassis (CIM).

Dipendenza: Vedi anche: p9601, p9602, p9621

Attenzione: Questo parametro viene sovrascritto dalla funzione di copia delle funzioni di sicurezza integrate nell'azionamento.

Nota: Nel confronto incrociato dei dati tra p9621 e p9821 non è tollerata alcuna differenza.

per l'uso della funzione "Safe Brake Adapter" deve valere:

p9601 = p9801 <> 0 e p9602 = p9802 = 1

p9822[0...1] SI relè SBA tempi di attesa (Motor Module) / SI relè SBA t MM

VECTOR_G130/G150

Modificabile: C2(95)	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: FloatingPoint32	**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**
0.00 [µs]	1000000.00 [µs]	[0] 100000.00 [µs]
		[1] 65000.00 [µs]

Descrizione: Impostazione dei tempi di attesa per l'inserzione e la disinserzione del relè Safe Brake Adapter.

Si devono impostare i tempi di attesa minimi specifici del relè per la valutazione dei contatti di risposta. Questi tempi possono essere diversi per un relè all'inserzione e alla disinserzione.

Indice: [0] = Tempo atteso inserzione
[1] = Tempo attesa disinserzione

Dipendenza: Vedi anche: p9622

Attenzione: Questo parametro viene sovrascritto dalla funzione di copia delle funzioni di sicurezza integrate nell'azionamento.

p9850 SI Tempo di tolleranza commutazione SGE (Motor Module) / SI Tol SGE_com MM

VECTOR_G130/G150

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 di sicurezza (SGE) sul Motor Module.

A causa dei diversi tempi di esecuzione nei due canali di sorveglianza, la commutazione SGE non si attiva contemporaneamente. Dopo una commutazione SGE, 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.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

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.
SGE: Ingresso di sicurezza (ad es. morsetti STO)

p9851 SI Tempo di antirimbalzo STO/SBC/SS1 (Motor Module) / SI STO t_antiri MM

VECTOR_G130/G150

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 il morsetto EP del Motor Module.

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.
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 (Motor Module) / SI Stop 1 t_rit MM

VECTOR_G130/G150

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 Motor Module 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 (Motor Module) / SI STOP F->A MM

VECTOR_G130/G150

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 Motor Module.

Dipendenza: Vedi anche: p9658, r9895
Vedi anche: F30611

Attenzione: Questo parametro viene sovrascritto dalla funzione di copia delle funzioni di sicurezza integrate nell'azionamento.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

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

r9870[0...3] Versione SI, funzioni sicur. integrate nell'azion.(Motor Module) / SI Versione MM

VECTOR_G130/G150

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 Motor Module.

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:
r9870[0] = 2, r9870[1] = 60, r9870[2] = 1, r9870[3] = 0 --> versione Safety V02.60.01.00

r9871 SI Funzioni comuni (Motor Module) / Com. SI Fun MM

VECTOR_G130/G150

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: Visualizzazione delle funzioni di sorveglianza Safety Integrated supportate sulla Control Unit e sul Motor Module.
Questa visualizzazione è determinata dal Motor Module.

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	-
13	ESR ritardo cancellazione impulsi supportato	Sì	No	-

Dipendenza: Vedi anche: r9771

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

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 (Motor Module) / Stato SI MM

VECTOR_G130/G150

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 sul Motor Module.

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	-
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 Control Unit e Motor Module si interrompe (ad esempio perché viene disinserito il Motor Module), questo parametro di visualizzazione non viene più aggiornato e viene visualizzato l'ultimo stato trasmesso del Motor Module.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

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:
Se il bit è impostato, STO viene selezionato tramite PROFIsafe o Terminal Module 54F (TM54F).
SMM: Safe Motion Monitoring (sorveglianze movimento integrate nell'azionamento)
Per bit 22, 23:
Questi bit mostrano il percorso dal quale è stato attivato SS1, ossia chi ha avviato il tempo di ritardo SS1.
Se non viene avviato il tempo di ritardo SS1 (ad es. perché contemporaneamente viene attivato un STO), non viene impostato nessuno dei due bit.
Per bit 24:
Solo in caso di collegamento in parallelo e funzioni di sorveglianza di movimento attive: Slave-Motor Module pronti per la comunicazione

r9880 SI Clock di sorveglianza (Motor Module) / Clock con SI MM

VECTOR_G130/G150

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 sul Motor Module.
Dipendenza: Vedi anche: r9780

r9881[0...11] SI Motion, Sensor Module, Node ID, secondo canale / SI Mtn SM Ident

VECTOR_G130/G150

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

VECTOR_G130/G150

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, r9870
Nota: Esempio:
r9890[0] = 2, r9890[1] = 3, r9890[2] = 1 --> Versione Safety V02.03.01

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

r9894[0...19] SI Lista riferimenti incrociati (Motor Module) / SI Lista CID MM

VECTOR_G130/G150

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 Motor Module 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 (Motor Module) / Diag SI STOP F MM

VECTOR_G130/G150

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 Motor Module.

Dipendenza: Vedi anche: r9795
Vedi anche: F30611

Nota: L'elenco completo dei numeri per il confronto incrociato dei dati è riportato nell'anomalia F30611.

p9897 SI Motion, cancellazione impulsi tempo di ritardo fail-safe (MM) / SI Mtn rit CImp MM

VECTOR_G130/G150

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 ritardo per la cancellazione impulsi dopo un'interruzione del bus tramite Failsafe Values sul Motor Module (ad esempio applicato per ESR).

Attenzione: Questo parametro viene sovrascritto dalla funzione di copia delle funzioni di sicurezza integrate nell'azionamento.

Nota: ESR: Extended Stop and Retract (arresto e svincolo ampliati)

r9898 SI Checksum attuale parametri SI (Motor Module) / Som.contr.SI r.MM

VECTOR_G130/G150

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 del checksum tramite i parametri Safety Integrated controllati sul Motor Module (checksum attuale).

Dipendenza: Vedi anche: r9798, p9899

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p9899 SI Checksum di riferimento parametri SI (Motor Module) / So.contr.rif SI MM

VECTOR_G130/G150	**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, sul Motor Module (checksum di riferimento).

Dipendenza: Vedi anche: p9799, r9898

r9900 Topologia attuale, numero indici / Indici top. att

CU_G_G130DP, CU_G_G130PN, CU_G_G150DP, CU_G_G150PN	**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.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

r9901[0...n] Top.attuale / Topologia attuale

CU_G_G130DP, CU_G_G130PN, CU_G_G150DP, CU_G_G150PN

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.

p9902 Topologia di riferimento, numero di indici / Indici top. rif

CU_G_G130DP, CU_G_G130PN, CU_G_G150DP, CU_G_G150PN

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.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p9903[0...n] Topologia di riferimento / Topologia di rif.

CU_G_G130DP, CU_G_G130PN, CU_G_G150DP, CU_G_G150PN	**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 2011 All Rights Reserved

p9904 Confronto di topologie, conferma di differenze / Tacit. confr.top

CU_G_G130DP, CU_G_G130PN, CU_G_G150DP, CU_G_G150PN

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_G_G130DP, CU_G_G130PN, CU_G_G150DP, CU_G_G150PN

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 2011 All Rights Reserved

p9906 Confronto topologia, livello di confronto di tutti i componenti / Cfr top tutti comp

CU_G_G130DP, CU_G_G130PN, CU_G_G150DP, CU_G_G150PN

Modificabile: C1(1)	**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**
0	99	0

Descrizione: Impostazione del tipo di confronto della topologia attuale con la topologia di riferimento.
Il confronto viene avviato con l'impostazione del valore desiderato.

Valore:
0: Alto: confronto dell'intera targhetta elettronica
1: Medio: confronto del tipo di componente e del numero di ordinaz.
2: Basso: confronto del tipo di componente
3: Minimo: confronto della classe di componente
99: La topologia ha livelli di confronto diversi

Nota: La targhetta elettronica contiene le seguenti informazioni:
- Tipo di componente (ad es. "SMC20")
- Numero di ordinazione (ad es. "6SL3055-0AA0-5BA0")
- Costruttore (ad es. SIEMENS)
- Versione hardware (ad es. "A")
- Numero di serie (ad es. "T-P30050495")

Durante il confronto della topologia vengono confrontati i seguenti dati nella topologia di riferimento e nella topologia attuale:
p9906 = 0: Tipo di componente, numero di ordinazione, versione hardware, costruttore, numero di serie
p9906 = 1: Tipo di componente, numero di ordinazione
p9906 = 2: Tipo di componente
p9906 = 3: Classe di componente (ad es. Sensor Module o Motor Module)

p9907 Confronto topol., parametrizz. livello di confronto numero comp / Cfr. top.nr. comp.

CU_G_G130DP, CU_G_G130PN, CU_G_G150DP, CU_G_G150PN

Modificabile: C1(1)	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: Unsigned8	**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	199	0

Descrizione: Immissione del numero del componente per cui si deve modificare l'impostazione del tipo di confronto della topologia attuale con la topologia di riferimento.

Dipendenza: Vedi anche: p9908

p9908 Confronto topologia, livello di confronto di un componente / Cfr.top. 1 comp.

CU_G_G130DP, CU_G_G130PN, CU_G_G150DP, CU_G_G150PN

Modificabile: C1(1)	**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**
0	99	0

Descrizione: Impostazione del tipo di confronto di un componente nella topologia di riferimento con la topologia attuale.
Il confronto viene avviato con l'impostazione del valore desiderato.

Valore:
0: Alto: confronto dell'intera targhetta elettronica
1: Medio: confronto del tipo di componente e del numero di ordinaz.
2: Basso: confronto del tipo di componente
3: Minimo: confronto della classe di componente
99: La topologia ha livelli di confronto diversi

Dipendenza: Vedi anche: p9907

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Nota: La targhetta elettronica contiene le seguenti informazioni:
- Tipo di componente (ad es. "SMC20")
- Numero di ordinazione (ad es. "6SL3055-0AA0-5BA0")
- Costruttore (ad es. SIEMENS)
- Versione hardware (ad es. "A")
- Numero di serie (ad es. "T-P30050495")

Durante il confronto della topologia vengono confrontati i seguenti dati nella topologia di riferimento e nella topologia attuale:

p9908 = 0: Tipo di componente, numero di ordinazione, versione hardware, costruttore, numero di serie

p9908 = 1: Tipo di componente, numero di ordinazione

p9908 = 2: Tipo di componente

p9908 = 3: Classe di componente (ad es. Sensor Module o Motor Module)

p9909 Confronto topologia, sostituzione componenti / Cfr_topol. sostit.

CU_G_G130DP, CU_G_G130PN, CU_G_G150DP, CU_G_G150PN

Modificabile: C1(1)	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: Unsigned8	**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	1	1

Descrizione: Con p9909 = 1 il numero di serie e la versione hardware del nuovo componente sostituito vengono automaticamente ricavati dalla topologia attuale e memorizzati nella memoria non volatile.

La targhetta elettronica dei componenti sostituiti deve coincidere per i seguenti dati:
- Tipo di componente (ad es. "SMC20")
- Numero di ordinazione (ad es. "6SL3055-0AA0-5BA0")

Con p9909 = 0 non avviene l'applicazione automatica del numero di serie e della versione hardware. Qui l'applicazione deve avvenire tramite p9904.

Dipendenza: Vedi anche: p9904, p9905

Nota: La memorizzazione nella memoria non volatile della topologia di riferimento modificata avviene automaticamente all'avviamento dell'oggetto di azionamento (ad es. dopo il POWER ON).

Caso particolare nelle unità Control Unit e Option Slot:

In caso di sostituzione di questi componenti, il numero di serie e la versione hardware vengono applicati automaticamente, indipendentemente da p9909 e non vengono memorizzati nella memoria non volatile.

p9910 Accettare i componenti aggiuntivi nella topologia di riferimento / Accett. compon.

CU_G_G130DP, CU_G_G130PN, CU_G_G150DP, CU_G_G150PN

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)

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p9911[0...3] Inserimento dell'oggetto di azionamento / Inser. ogg. azion.

CU_G_G130DP, CU_G_G130PN, CU_G_G150DP, CU_G_G150PN

Modificabile: C1(1)	**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:
Questo parametro permette di creare nuovi oggetti di azionamento.
Indice 0:
Sono ammessi i valori 2 ... 62.
Indice 1:
Numero del tipo di oggetto di azionamento (ad es. 11 per il tipo SERVO).
Indice 2:
Moduli funzionali definiti per il tipo di azionamento.
Indice 3:
= 0: Pronto.
= 1: Ripristina (solo indici 0 ... 3).
= 2: Ripristina tutto (indici 0 ... 3 e voci contrassegnate).
= 3: Verifica e contrassegna per inserimento.

Indice:
[0] = Numero oggetto di azionamento
[1] = Tipo oggetto azionamento
[2] = Modulo funzionale oggetto di azionamento
[3] = Ripristina o verifica e annota per inserimento

Nota:
Solo per uso interno Siemens.
Il parametro non viene visualizzato nel software di messa in servizio STARTER.

p9912[0...1] Cancellazione dell'oggetto di azionamento / Canc. ogg. azion.

CU_G_G130DP, CU_G_G130PN, CU_G_G150DP, CU_G_G150PN

Modificabile: C1(3)	**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**
0	62	0

Descrizione:
Questo parametro permette di eliminare gli oggetti di azionamento.
Indice 0:
Sono ammessi i valori 2 ... 62.
Indice 1:
= 0: Pronto.
= 1: Ripristina (solo per gli indici 0 e 1).
= 2: Ripristina tutto (indici 0 e 1 e voci contrassegnate).
= 3: Verifica e contrassegna per annullamento.
= 30: Verifica e contrassegna per annullamento. Topologia di riferimento mantenuta.

Indice:
[0] = Numero oggetto di azionamento
[1] = Ripristina o verifica e annota per eliminazione

Nota:
Solo per uso interno Siemens.
Il parametro non viene visualizzato nel software di messa in servizio STARTER.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p9913[0...2] Modifica del numero dell'oggetto di azionamento / Mod. ogg. azionam

CU_G_G130DP, CU_G_G130PN, CU_G_G150DP, CU_G_G150PN

Modificabile: C1(4)	**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**
0	62	0

Descrizione:
Questo parametro permette di assegnare nuovi numeri agli oggetti di azionamento esistenti.
Indice 0:
Sono ammessi i valori 2 ... 62.
Indice 1:
Sono ammessi i valori 2 ... 62.
Indice 2:
= 0: Pronto.
= 1: Ripristina (solo indici 0 ... 2).
= 2: Ripristina tutto (indici 0 ... 2 e voci contrassegnate).
= 3: Verifica e contrassegna per modifica.

Indice:
[0] = Numero oggetto di azionamento vecchio
[1] = Numero oggetto di azionamento nuovo
[2] = Ripristina o verifica e annota per modifica

Nota:
Solo per uso interno Siemens.
Il parametro non viene visualizzato nel software di messa in servizio STARTER.

p9914[0...2] Modifica del numero di componente / Modif. num. comp.

CU_G_G130DP, CU_G_G130PN, CU_G_G150DP, CU_G_G150PN

Modificabile: C1	**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**
0	199	0

Descrizione:
Questo parametro permette di modificare i numeri dei componenti della topologia.
Indice 0:
Sono ammessi i valori 2 ... 199.
Indice 1:
Sono ammessi i valori 2 ... 199.
Indice 2:
= 0: Pronto.
= 1: Ripristina (solo indici 0 ... 2).
= 2: Ripristina tutto (indici 0 ... 2 e voci contrassegnate).
= 3: Verifica e contrassegna per modifica.

Indice:
[0] = Numero di componente vecchio
[1] = Numero di componente nuovo
[2] = Ripristina o verifica e annota per modifica

Nota:
Solo per uso interno Siemens.
Il parametro non viene visualizzato nel software di messa in servizio STARTER.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p9915 Errore di trasmissione DRIVE-CLiQ, soglia di disinserz. master / DLQ Err. master

CU_G_G130DP, CU_G_G130PN, CU_G_G150DP, CU_G_G150PN

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_G_G130DP, CU_G_G130PN, CU_G_G150DP, CU_G_G150PN

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.

p9917[0...1] Cancellazione di un componente / Elimina componente

CU_G_G130DP, CU_G_G130PN, CU_G_G150DP, CU_G_G150PN

Modificabile: C1(30)	**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**
0	199	0

Descrizione: Questo parametro permette di eliminare i componenti non assegnati superflui dalla topologia di riferimento dei componenti.

Indice 0:

Sono ammessi i valori 2 ... 199.

Indice 1:

= 0: Pronto.

= 1: Ripristina (solo per gli indici 0 e 1).

= 2: Ripristina tutto (indici 0 e 1 e voci contrassegnate).

= 3: Verifica e contrassegna per annullamento.

Indice: [0] = Numero di componente
[1] = Ripristina o verifica e annota per eliminazione

Nota: Solo per uso interno Siemens.

Il parametro non viene visualizzato nel software di messa in servizio STARTER.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p9920[0...99] Licenza, immettere License Key / Imm.License Key

CU_G_G130DP, CU_G_G130PN, CU_G_G150DP, CU_G_G150PN

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)
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_G_G130DP, CU_G_G130PN, CU_G_G150DP, CU_G_G150PN

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.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

r9925[0...99] File del firmware danneggiato / File FW dannegg.

CU_G_G130DP, CU_G_G130PN, CU_G_G150DP, CU_G_G150PN	**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.

r9926 Stato controllo firmware / Stato controllo FW

CU_G_G130DP, CU_G_G130PN, CU_G_G150DP, CU_G_G150PN	**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_G_G130DP, CU_G_G130PN, CU_G_G150DP, CU_G_G150PN	**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.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p9931[0...129] Registro di sistema, selezione modulo / Sel. mod.SYSLOG

CU_G_G130DP, CU_G_G130PN, CU_G_G150DP, CU_G_G150PN

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_G_G130DP, CU_G_G130PN, CU_G_G150DP, CU_G_G150PN

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.

r9935.0 BO: POWER ON segnale di ritardo / POWER ON t_rit

CU_G_G130DP, CU_G_G130PN, CU_G_G150DP, CU_G_G150PN

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: L'uscita binettore r9935.0 viene impostata dopo l'inserzione con l'inizio del primo tempo di campionamento e resettata dopo circa 100 ms.

Campo di bit:

Bit	Nome del segnale	Segnale 1	Segnale 0	FP
00	POWER ON segnale di ritardo	High	Low	-

p9941 Topologia di rif., cancellare proprietà di tutti i componenti / Elimina proprietà

CU_G_G130DP, CU_G_G130PN, CU_G_G150DP, CU_G_G150PN

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:** 0
Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
0	1	0

Descrizione: Con p9941 = 1 i numeri di serie di tutti i componenti della topologia di riferimento vengono cancellati (impostati a zero).

Ciò consente, mediante una nuova attivazione e disattivazione, di riassegnare i componenti della topologia attuale ai componenti della topologia di riferimento.

Nota: Al termine della procedura viene impostato automaticamente p9941 = 0.

Dopo p0009 = 0 viene eseguito automaticamente un riavvio.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

r9975[0...7] Fattore di utilizzo sistema misurato / Fatt.ut sis.misur.

CU_G_G130DP, CU_G_G130PN, CU_G_G150DP, CU_G_G150PN

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_G_G130DP, CU_G_G130PN, CU_G_G150DP, CU_G_G150PN

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 2011 All Rights Reserved

r9979 Tempo di campionamento con fattore di utilizzo lordo maggiore / Tcamp.fat.ut l.mag

CU_G_G130DP, CU_G_G130PN, CU_G_G150DP, CU_G_G150PN

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_G_G130DP, CU_G_G130PN, CU_G_G150DP, CU_G_G150PN

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

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

[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
[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

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

[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

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_G_G130DP, CU_G_G130PN, CU_G_G150DP, CU_G_G150PN

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

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

[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
[98] = Fattore di utilizzo netto 49
[99] = Fattore di utilizzo lordo 49

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

[100] = Fattore di utilizzo netto 50
[101] = Fattore di utilizzo lordo 50

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_G_G130DP, CU_G_G130PN, CU_G_G150DP, CU_G_G150PN

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_G_G130DP, CU_G_G130PN, CU_G_G150DP, CU_G_G150PN

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_G_G130DP, CU_G_G130PN, CU_G_G150DP, CU_G_G150PN

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 2011 All Rights Reserved

r9986[0...7] DRIVE-CLiQ fattore di utilizzo del sistema / DQ Fatt.util.sist.

CU_G_G130DP, CU_G_G130PN, CU_G_G150DP, CU_G_G150PN

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.

Dipendenza: Vedi anche: F01340

r9987[0...7] DRIVE-CLiQ, carico larghezza di banda / DQ Car.largh.banda

CU_G_G130DP, CU_G_G130PN, CU_G_G150DP, CU_G_G150PN

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.

Dipendenza: Vedi anche: F01340

r9988[0...7] DRIVE-CLiQ, utilizzo DPRAM / DQ utilizzo DPRAM

CU_G_G130DP, CU_G_G130PN, CU_G_G150DP, CU_G_G150PN

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.

Dipendenza: Vedi anche: F01340

p9990 DO Selezione per calcolo valore attuale consumo di memoria / Sel.calc.att c mem

CU_G_G130DP, CU_G_G130PN, CU_G_G150DP, CU_G_G150PN

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 2011 All Rights Reserved

r9991[0...4] Consumo di memoria, valori attuali per ciascun DO / Cons.mem att/DO

CU_G_G130DP, CU_G_G130PN, CU_G_G150DP, CU_G_G150PN

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_G_G130DP, CU_G_G130PN, CU_G_G150DP, CU_G_G150PN

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_G_G130DP, CU_G_G130PN, CU_G_G150DP, CU_G_G150PN

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

r9999[0...99] Errore software interno della diagnostica supplementare / Err. SW int. diag.

CU_G_G130DP, CU_G_G130PN, CU_G_G150DP, CU_G_G150PN

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: Parametro di diagnostica per la visualizzazione di informazioni supplementari relativi all'errore software interno.

Nota: Solo per la diagnostica errori interna Siemens.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p10000 SI Tempo di campionamento / SI t. campion

TM54F_MA, TM54F_SL

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]	25.00 [ms]	12.00 [ms]

Descrizione: Impostazione del tempo di campionamento per il Terminal Module 54F (TM54F).

Nota: Il tempo di campionamento in p10000 deve essere identico al clock di sorveglianza in p9500/p9300 sugli azionamenti.

p10001 SI Tempo di attesa per stop di prova su DO 0 ... DO 3 / Attesa t SI DO

TM54F_MA, TM54F_SL

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**
2.00 [ms]	2000.00 [ms]	500.00 [ms]

Descrizione: Impostazione del tempo di attesa per il test delle uscite digitali 0 ... 3 (DO 0 ... DO 3).

Entro questo tempo, durante una dinamizzazione forzata delle uscite digitali il segnale deve essere rilevato dal relativo ingresso di ritorno (p10047).

Dipendenza: Vedi anche: p10003, p10007, p10041, p10046

Nota: Il tempo di attesa deve essere impostato ad un valore maggiore del tempo di antirimbalzo (p10017).

p10002 SI, discordanza tempo di sorveglianza / SI disc.tem.sorv.t

TM54F_MA, TM54F_SL

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.

Gli stati del segnale sui due ingressi digitali abbinati (F-DI) entro questo tempo di sorveglianza devono assumere lo stesso stato.

Nota: F-DI: Failsafe Digital Input (ingresso digitale a prova d'errore)

p10003 SI timer dinamizzazione forzata / Timer din forz. SI

TM54F_MA

Modificabile: C2(95)	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: FloatingPoint32	**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**
0.00 [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: p10001, p10007, p10046

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

r10004[0...1] SI, checksum attuale parametri TM54F / SI att. CRC TM54F

TM54F_MA, TM54F_SL

Modificabile: -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: Unsigned32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 2847
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 attuale dei parametri con checksum per il Terminal Module 54F (TM54F).

Indice:
[0] = Checksum parametri TM54F indipendenti dall'hardware
[1] = Checksum parametri TM54F indipendenti dall'hardware (MM)

p10005[0...1] SI, checksum di riferimento parametri TM54F / SI rif. CRC TM54F

TM54F_MA, TM54F_SL

Modificabile: C2(95)	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: Unsigned32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 2847
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: Visualizzazione della checksum di riferimento dei parametri con checksum per il Terminal Module 54F (TM54F).

Indice:
[0] = Checksum parametri TM54F indipendenti dall'hardware
[1] = Checksum parametri TM54F indipendenti dall'hardware (MM)

p10006 SI Morsetto di ingresso tacitazione evento interno / SI Tac. ev. int.

TM54F_MA, TM54F_SL

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 fail-safe per il segnale "Tacitazione evento interno" (anomalia interna).
Il segnale viene trasmesso al segnale di controllo corrispondente di tutti gli azionamenti.
Il fronte di discesa su questo ingresso resetta negli azionamenti lo stato "evento interno".
Il fronte di salita su questo ingresso provoca la tacitazione degli errori di discrepanza presenti.

Valore:
0: Statico attivo
1: F-DI 0 (X521.2/3/6)
2: F-DI 1 (X521.4/5/7)
3: F-DI 2 (X522.1/2/7)
4: F-DI 3 (X522.3/4/8)
5: F-DI 4 (X522.5/6/9)
6: F-DI 5 (X531.2/3/6)
7: F-DI 6 (X531.4/5/7)
8: F-DI 7 (X532.1/2/7)
9: F-DI 8 (X532.3/4/8)
10: F-DI 9 (X532.5/6/9)
255: Statico non attivo

Dipendenza: Vedi anche: A35081

Nota: F-DI: Failsafe Digital Input (ingresso digitale a prova d'errore)
Valore = 0:
Nessun morsetto assegnato, ingresso tacitazione statico zero.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p10007 BI: SI Dinamizzazione forzata sorgente segnale F-DO 0 ... 3 / SI dinam F-DO s_s

TM54F_MA	**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: Impostazione della sorgente del segnale per l'avvio dello stop di prova.

Come sorgente del segnale può essere impostato ad es. un ingresso digitale della Control Unit o di un altro Terminal Module.

Lo stop di prova viene attivato da un fronte 0/1 del segnale.

Il TM54F deve trovarsi nello stato "Pronto" (p0010 = 0).

Dipendenza: Vedi anche: p10001, p10003, p10041, p10046

Attenzione: Per attivare lo stop di prova non si possono utilizzare gli ingressi digitali del TM54F.

p10008 SI modo operativo TM54F / SI mod. op. TM54F

TM54F_MA, TM54F_SL	**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	1

Descrizione: Impostazione del modo operativo per il Terminal Module 54F (TM54F).

Valore:
0: Interfaccia funzionale
1: Interfaccia di comando

Nota: Parametro in preparazione. Questa versione del firmware non supporta l'interfaccia funzionale.

p10010[0...5] SI assegnazione oggetti di azionamento / SI ass. ogg.di az.

TM54F_MA, TM54F_SL	**Modificabile:** C2(95)	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
	Tipo di dati: Unsigned16	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 2847, 2848
	Gruppo Par.: Safety Integrated	**Gruppo delle unità:** -	**Selezione unità:** -
	Non con tipo mot.: -	**Normalizzazione:** -	**Lista esperti:** 1
	Min	**Max**	**Impostazione di fabbrica**
	0	62	0

Descrizione: Impostazione del numero di oggetto di azionamento per gli azionamenti presenti.

Indice:
[0] = Azionamento 1
[1] = Azionamento 2
[2] = Azionamento 3
[3] = Azionamento 4
[4] = Azionamento 5
[5] = Azionamento 6

Attenzione: Se in un azionamento è attivato il Terminal Module 54F (TM54F) (p9601.2 = 1), è necessario che in un indice sia impostato il numero di oggetto di azionamento corrispondente.

Nota: La modifica diventa attiva solo dopo un POWER ON.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p10011[0...5] SI assegnazione gruppo di azionamento / Si ass. gr. di az.

TM54F_MA, TM54F_SL

Modificabile: C2(95)	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: Unsigned16	**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**
1	4	1

Descrizione: Impostazione del gruppo di azionamento per gli azionamenti presenti.
Un gruppo di azionamento è un insieme di più azionamenti che si comportano allo stesso modo.

Indice:
[0] = Azionamento 1
[1] = Azionamento 2
[2] = Azionamento 3
[3] = Azionamento 4
[4] = Azionamento 5
[5] = Azionamento 6

p10012[0...5] SI Motor Module Node Identifier parola 1 / SI MM Node ID 1

TM54F_MA, TM54F_SL

Modificabile: C2(95)	**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 hex	FFFF FFFF hex	0000 hex

Descrizione: Impostazione del Node Identifier corrente (parola 1, bit 0 ... 31) per i Motor Module.

Indice:
[0] = Azionamento 1
[1] = Azionamento 2
[2] = Azionamento 3
[3] = Azionamento 4
[4] = Azionamento 5
[5] = Azionamento 6

Dipendenza: Vedi anche: p10013, p10014

Nota: Il Node Identifier (96 bit) viene rappresentato nei 3 parametri seguenti.
p10012[0] parola 1 (bit 0 ... 31) per Motor Module 1
...
p10012[5] parola 1 (bit 0 ... 31) per Motor Module 6
p10013[0] parola 2 (bit 32 ... 63) per Motor Module 1
...
p10013[5] parola 2 (bit 32 ... 63) per Motor Module 6
p10014[0] parola 3 (bit 64 ... 95) per Motor Module 1
...
p10014[5] parola 3 (bit 64 ... 95) per Motor Module 6

p10013[0...5] SI Motor Module Node Identifier parola 2 / SI MM Node ID 2

TM54F_MA, TM54F_SL

Modificabile: C2(95)	**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 hex	FFFF FFFF hex	0000 hex

Descrizione: Impostazione del Node Identifier corrente (parola 2, bit 32 ... 63) per i Motor Module.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Indice: [0] = Azionamento 1
[1] = Azionamento 2
[2] = Azionamento 3
[3] = Azionamento 4
[4] = Azionamento 5
[5] = Azionamento 6

Dipendenza: Vedi anche: p10012, p10014

Nota: Il Node Identifier totale (96 bit) viene rappresentato in p10012, p10013 e p10014.

p10014[0...5] SI Motor Module Node Identifier parola 3 / SI MM Node ID 3

TM54F_MA, TM54F_SL

Modificabile: C2(95)	**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 hex	FFFF FFFF hex	0000 hex

Descrizione: Impostazione del Node Identifier corrente (parola 3, bit 64 ... 95) per i Motor Module.

Indice: [0] = Azionamento 1
[1] = Azionamento 2
[2] = Azionamento 3
[3] = Azionamento 4
[4] = Azionamento 5
[5] = Azionamento 6

Dipendenza: Vedi anche: p10012, p10013

Nota: Il Node Identifier totale (96 bit) viene rappresentato in p10012, p10013 e p10014.

p10017 SI Tempo di antirimbalzo ingressi digitali / SI DI t_antirimb.

TM54F_MA, TM54F_SL

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]	100.00 [ms]	1.00 [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).

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.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p10020[0...3] Si modo operativo speciale, selezione / SI sel. modo spec.

TM54F_MA, TM54F_SL

Modificabile: C2(95)	**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**
0	3	1

Descrizione: Impostazione del modo operativo speciale nel modo operativo "interfaccia funzionale".
0 = Inattivo
1 = Arresto sicuro con frenatura (SS2)
2 = Arresto sicuro senza frenatura (SOS)
3 = Velocità ridotta sicura senza arresto (SLS)
4 = Velocità ridotta sicura con consenso (SS2 --> SLS)

Indice: [0] = Gruppo di azionamento 1
[1] = Gruppo di azionamento 2
[2] = Gruppo di azionamento 3
[3] = Gruppo di azionamento 4

Dipendenza: Vedi anche: p10008

Nota: Parametro in preparazione. Questa versione del firmware non supporta l'interfaccia funzionale.
SLS: Safely Limited Speed (velocità limitata sicura)
SOS: Safe Operating Stop (arresto operativo sicuro)
SS2: Safe Stop 2 (arresto sicuro 2)

p10021[0...3] SI reazione di stop arresto di emergenza / SI stop arr.emerg.

TM54F_MA, TM54F_SL

Modificabile: C2(95)	**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**
0	2	0

Descrizione: Impostazione della reazione di arresto per il gruppo di azionamento in caso di arresto di emergenza.
Il morsetto di ingresso per l'arresto di emergenza viene impostato in p10038.
0 = reazione di stop STO
1 = reazione di stop SS1
2 = reazione di stop SS2

Indice: [0] = Gruppo di azionamento 1
[1] = Gruppo di azionamento 2
[2] = Gruppo di azionamento 3
[3] = Gruppo di azionamento 4

Dipendenza: Vedi anche: p10008, p10038

Nota: Parametro in preparazione. Questa versione del firmware non supporta l'interfaccia funzionale.

p10022[0...3] SI Morsetto di ingresso STO / SI STO DI

TM54F_MA, TM54F_SL

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 del morsetto di ingresso per la funzione "STO" (modo operativo "Interfaccia di comando").

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Valore:
0: Statico attivo
1: F-DI 0 (X521.2/3/6)
2: F-DI 1 (X521.4/5/7)
3: F-DI 2 (X522.1/2/7)
4: F-DI 3 (X522.3/4/8)
5: F-DI 4 (X522.5/6/9)
6: F-DI 5 (X531.2/3/6)
7: F-DI 6 (X531.4/5/7)
8: F-DI 7 (X532.1/2/7)
9: F-DI 8 (X532.3/4/8)
10: F-DI 9 (X532.5/6/9)
255: Statico non attivo

Indice:
[0] = Gruppo di azionamento 1
[1] = Gruppo di azionamento 2
[2] = Gruppo di azionamento 3
[3] = Gruppo di azionamento 4

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)

p10023[0...3] SI morsetto di ingresso SS1 / SI SS1 DI

TM54F_MA, TM54F_SL

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 del morsetto di ingresso per SS1 (modo operativo "Interfaccia di comando").

Valore:
0: Statico attivo
1: F-DI 0 (X521.2/3/6)
2: F-DI 1 (X521.4/5/7)
3: F-DI 2 (X522.1/2/7)
4: F-DI 3 (X522.3/4/8)
5: F-DI 4 (X522.5/6/9)
6: F-DI 5 (X531.2/3/6)
7: F-DI 6 (X531.4/5/7)
8: F-DI 7 (X532.1/2/7)
9: F-DI 8 (X532.3/4/8)
10: F-DI 9 (X532.5/6/9)
255: Statico non attivo

Indice:
[0] = Gruppo di azionamento 1
[1] = Gruppo di azionamento 2
[2] = Gruppo di azionamento 3
[3] = Gruppo di azionamento 4

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)

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p10024[0...3] SI morsetto di ingresso SS2 / SI SS2 DI

TM54F_MA, TM54F_SL	**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 del morsetto di ingresso per SS2 (modo operativo "Interfaccia di comando").

Valore:
0: Statico attivo
1: F-DI 0 (X521.2/3/6)
2: F-DI 1 (X521.4/5/7)
3: F-DI 2 (X522.1/2/7)
4: F-DI 3 (X522.3/4/8)
5: F-DI 4 (X522.5/6/9)
6: F-DI 5 (X531.2/3/6)
7: F-DI 6 (X531.4/5/7)
8: F-DI 7 (X532.1/2/7)
9: F-DI 8 (X532.3/4/8)
10: F-DI 9 (X532.5/6/9)
255: Statico non attivo

Indice:
[0] = Gruppo di azionamento 1
[1] = Gruppo di azionamento 2
[2] = Gruppo di azionamento 3
[3] = Gruppo di azionamento 4

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[0...3] SI morsetto di ingresso SOS / SI SOS DI

TM54F_MA, TM54F_SL	**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" (modo operativo = interfaccia di comando).

Valore:
0: Statico attivo
1: F-DI 0 (X521.2/3/6)
2: F-DI 1 (X521.4/5/7)
3: F-DI 2 (X522.1/2/7)
4: F-DI 3 (X522.3/4/8)
5: F-DI 4 (X522.5/6/9)
6: F-DI 5 (X531.2/3/6)
7: F-DI 6 (X531.4/5/7)
8: F-DI 7 (X532.1/2/7)
9: F-DI 8 (X532.3/4/8)
10: F-DI 9 (X532.5/6/9)
255: Statico non attivo

Indice:
[0] = Gruppo di azionamento 1
[1] = Gruppo di azionamento 2
[2] = Gruppo di azionamento 3
[3] = Gruppo di azionamento 4

© Siemens AG 2011 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[0...3] SI morsetto di ingresso SLS / SI SLS DI

TM54F_MA, TM54F_SL

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 del morsetto di ingresso per SLS (modo operativo "Interfaccia di comando").

Valore:
0: Statico attivo
1: F-DI 0 (X521.2/3/6)
2: F-DI 1 (X521.4/5/7)
3: F-DI 2 (X522.1/2/7)
4: F-DI 3 (X522.3/4/8)
5: F-DI 4 (X522.5/6/9)
6: F-DI 5 (X531.2/3/6)
7: F-DI 6 (X531.4/5/7)
8: F-DI 7 (X532.1/2/7)
9: F-DI 8 (X532.3/4/8)
10: F-DI 9 (X532.5/6/9)
255: Statico non attivo

Indice:
[0] = Gruppo di azionamento 1
[1] = Gruppo di azionamento 2
[2] = Gruppo di azionamento 3
[3] = Gruppo di azionamento 4

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[0...3] SI Limite SLS Bit 0 morsetto d'ingresso / SI SLS-lim 0 DI

TM54F_MA, TM54F_SL

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 del morsetto di ingresso per Limite SLS Bit 0 (modo operativo "Interfaccia di comando").

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Valore:
0: Statico attivo
1: F-DI 0 (X521.2/3/6)
2: F-DI 1 (X521.4/5/7)
3: F-DI 2 (X522.1/2/7)
4: F-DI 3 (X522.3/4/8)
5: F-DI 4 (X522.5/6/9)
6: F-DI 5 (X531.2/3/6)
7: F-DI 6 (X531.4/5/7)
8: F-DI 7 (X532.1/2/7)
9: F-DI 8 (X532.3/4/8)
10: F-DI 9 (X532.5/6/9)
255: Statico non attivo

Indice:
[0] = Gruppo di azionamento 1
[1] = Gruppo di azionamento 2
[2] = Gruppo di azionamento 3
[3] = Gruppo di azionamento 4

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)

p10028[0...3] SI Limite SLS Bit 1 morsetto d'ingresso / SI SLS-lim 1 DI

TM54F_MA, TM54F_SL

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 del morsetto di ingresso per Limite SLS Bit 1 (modo operativo "Interfaccia di comando").

Valore:
0: Statico attivo
1: F-DI 0 (X521.2/3/6)
2: F-DI 1 (X521.4/5/7)
3: F-DI 2 (X522.1/2/7)
4: F-DI 3 (X522.3/4/8)
5: F-DI 4 (X522.5/6/9)
6: F-DI 5 (X531.2/3/6)
7: F-DI 6 (X531.4/5/7)
8: F-DI 7 (X532.1/2/7)
9: F-DI 8 (X532.3/4/8)
10: F-DI 9 (X532.5/6/9)
255: Statico non attivo

Indice:
[0] = Gruppo di azionamento 1
[1] = Gruppo di azionamento 2
[2] = Gruppo di azionamento 3
[3] = Gruppo di azionamento 4

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 2011 All Rights Reserved

p10030[0...3] SI SDI positivo, morsetto di ingresso / SI SDI pos DI

TM54F_MA, TM54F_SL	**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 del morsetto di ingresso per SDI positivo (modo operativo "Interfaccia di comando").

Valore:
0: Statico attivo
1: F-DI 0 (X521.2/3/6)
2: F-DI 1 (X521.4/5/7)
3: F-DI 2 (X522.1/2/7)
4: F-DI 3 (X522.3/4/8)
5: F-DI 4 (X522.5/6/9)
6: F-DI 5 (X531.2/3/6)
7: F-DI 6 (X531.4/5/7)
8: F-DI 7 (X532.1/2/7)
9: F-DI 8 (X532.3/4/8)
10: F-DI 9 (X532.5/6/9)
255: Statico non attivo

Indice:
[0] = Gruppo di azionamento 1
[1] = Gruppo di azionamento 2
[2] = Gruppo di azionamento 3
[3] = Gruppo di azionamento 4

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[0...3] SI SDI negativo, morsetto di ingresso / SI SDI neg DI

TM54F_MA, TM54F_SL	**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 del morsetto di ingresso per SDI negativo (modo operativo "Interfaccia di comando").

Valore:
0: Statico attivo
1: F-DI 0 (X521.2/3/6)
2: F-DI 1 (X521.4/5/7)
3: F-DI 2 (X522.1/2/7)
4: F-DI 3 (X522.3/4/8)
5: F-DI 4 (X522.5/6/9)
6: F-DI 5 (X531.2/3/6)
7: F-DI 6 (X531.4/5/7)
8: F-DI 7 (X532.1/2/7)
9: F-DI 8 (X532.3/4/8)
10: F-DI 9 (X532.5/6/9)
255: Statico non attivo

Indice:
[0] = Gruppo di azionamento 1
[1] = Gruppo di azionamento 2
[2] = Gruppo di azionamento 3
[3] = Gruppo di azionamento 4

© Siemens AG 2011 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)

p10036[0...3] SI morsetto di ingresso modo operativo speciale / SI m.op. spec. DI

TM54F_MA, TM54F_SL

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	255	0

Descrizione: Impostazione del morsetto di ingresso per "Modo operativo speciale" (modo operativo "Interfaccia funzionale").

Valore:
0: Statico attivo
1: F-DI 0 (X521.2/3/6)
2: F-DI 1 (X521.4/5/7)
3: F-DI 2 (X522.1/2/7)
4: F-DI 3 (X522.3/4/8)
5: F-DI 4 (X522.5/6/9)
6: F-DI 5 (X531.2/3/6)
7: F-DI 6 (X531.4/5/7)
8: F-DI 7 (X532.1/2/7)
9: F-DI 8 (X532.3/4/8)
10: F-DI 9 (X532.5/6/9)
255: Statico non attivo

Indice:
[0] = Gruppo di azionamento 1
[1] = Gruppo di azionamento 2
[2] = Gruppo di azionamento 3
[3] = Gruppo di azionamento 4

Nota: Parametro in preparazione. Questa versione del firmware non supporta l'interfaccia funzionale.
Valore = 0:
Nessun morsetto assegnato, funzionamento speciale statico.
Valore = 255:
Nessun morsetto assegnato, funzionamento normale statico.

p10037[0...3] SI morsetto di ingresso consenso / SI consenso DI

TM54F_MA, TM54F_SL

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	255	0

Descrizione: Impostazione del morsetto di ingresso per "Consenso" (modo operativo "Interfaccia funzionale").

Valore:
0: Statico attivo
1: F-DI 0 (X521.2/3/6)
2: F-DI 1 (X521.4/5/7)
3: F-DI 2 (X522.1/2/7)
4: F-DI 3 (X522.3/4/8)
5: F-DI 4 (X522.5/6/9)
6: F-DI 5 (X531.2/3/6)
7: F-DI 6 (X531.4/5/7)
8: F-DI 7 (X532.1/2/7)
9: F-DI 8 (X532.3/4/8)
10: F-DI 9 (X532.5/6/9)
255: Statico non attivo

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Indice: [0] = Gruppo di azionamento 1
[1] = Gruppo di azionamento 2
[2] = Gruppo di azionamento 3
[3] = Gruppo di azionamento 4

Nota: Parametro in preparazione. Questa versione del firmware non supporta l'interfaccia funzionale.

Valore = 0:

Nessun morsetto assegnato, nessun consenso statico.

Valore = 255:

Nessun morsetto assegnato, consenso statico.

p10038[0...3] SI morsetto di ingresso arresto di emergenza / SI DI arr. emerg.

TM54F_MA, TM54F_SL

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	255	0

Descrizione: Impostazione del morsetto di ingresso per l'ingresso "Arresto di emergenza" (modo operativo "Interfaccia funzionale").

Il comportamento di questo segnale di ingresso viene impostato in p10021.

Valore:
0: Statico attivo
1: F-DI 0 (X521.2/3/6)
2: F-DI 1 (X521.4/5/7)
3: F-DI 2 (X522.1/2/7)
4: F-DI 3 (X522.3/4/8)
5: F-DI 4 (X522.5/6/9)
6: F-DI 5 (X531.2/3/6)
7: F-DI 6 (X531.4/5/7)
8: F-DI 7 (X532.1/2/7)
9: F-DI 8 (X532.3/4/8)
10: F-DI 9 (X532.5/6/9)
255: Statico non attivo

Indice: [0] = Gruppo di azionamento 1
[1] = Gruppo di azionamento 2
[2] = Gruppo di azionamento 3
[3] = Gruppo di azionamento 4

Dipendenza: Vedi anche: p10008, p10021

Nota: Parametro in preparazione. Questa versione del firmware non supporta l'interfaccia funzionale.

Valore = 0:

Nessun morsetto assegnato, "arresto di emergenza" statico attivo.

Valore = 255:

Nessun morsetto assegnato, nessun "arresto di emergenza" statico attivo.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p10039[0...3] SI Safe State, selezione segnale / SI Safe State sel.

TM54F_MA, TM54F_SL

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

Indice:
[0] = Gruppo di azionamento 1
[1] = Gruppo di azionamento 2
[2] = Gruppo di azionamento 3
[3] = Gruppo di azionamento 4

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.

TM54F_MA, TM54F_SL

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 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 0, DI 1+ (X521.3)	Cont. norm. aperto	Cont. norm. chiuso	2850
01	F-DI 1, DI 3+ (X521.5)	Cont. norm. aperto	Cont. norm. chiuso	2850
02	F-DI 2, DI 5+ (X522.2)	Cont. norm. aperto	Cont. norm. chiuso	2850
03	F-DI 3, DI 7+ (X522.4)	Cont. norm. aperto	Cont. norm. chiuso	2850
04	F-DI 4, DI 9+ (X522.6)	Cont. norm. aperto	Cont. norm. chiuso	2850
05	F-DI 5, DI 11+ (X531.3)	Cont. norm. aperto	Cont. norm. chiuso	2851
06	F-DI 6, DI 13+ (X531.5)	Cont. norm. aperto	Cont. norm. chiuso	2851
07	F-DI 7, DI 15+ (X532.2)	Cont. norm. aperto	Cont. norm. chiuso	2851
08	F-DI 8, DI 17+ (X532.4)	Cont. norm. aperto	Cont. norm. chiuso	2851
09	F-DI 9, DI 19+ (X532.6)	Cont. norm. aperto	Cont. norm. chiuso	2851

Nota:
Agli ingressi digitali sicuri non elencati è possibile collegare solo un contatto normalmente chiuso.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p10041 SI F-DI abilitazione per test / SI F-DI abil. test

TM54F_MA, TM54F_SL

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 0000 0000 0000 bin

Descrizione: Abilitazione per l'integrazione dell'F-DI nel test (dinamizzazione forzata) dell'alimentazione dei sensori.

Campo di bit:

Bit	Nome del segnale	Segnale 1	Segnale 0	FP
00	F-DI 0, alimentazione elettrica L1+	Test attivo	Nessun test	-
01	F-DI 1, alimentazione elettrica L1+	Test attivo	Nessun test	-
02	F-DI 2, alimentazione elettrica L1+	Test attivo	Nessun test	-
03	F-DI 3, alimentazione elettrica L1+	Test attivo	Nessun test	-
04	F-DI 4, alimentazione elettrica L1+	Test attivo	Nessun test	-
05	F-DI 5, alimentazione elettrica L2+	Test attivo	Nessun test	-
06	F-DI 6, alimentazione elettrica L2+	Test attivo	Nessun test	-
07	F-DI 7, alimentazione elettrica L2+	Test attivo	Nessun test	-
08	F-DI 8, alimentazione elettrica L2+	Test attivo	Nessun test	-
09	F-DI 9, alimentazione elettrica L2+	Test attivo	Nessun test	-

Nota: F-DI: Failsafe Digital Input (ingresso digitale a prova d'errore)

p10042[0...5] SI sorgenti dei segnali F-DO 0 / SI S_s F-DO 0

TM54F_MA, TM54F_SL

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	781	0

Descrizione: Impostazione delle sorgenti di segnale per F-DO 0.

Le 6 sorgenti di segnale in p10042[0...5] vengono combinate in AND e il risultato viene emesso su F-DO 0.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Valore:

0: Nessuna funzione
1: Gruppo di azionamento 1 STO attivo
2: Gruppo di azionamento 1 SS1 attivo
3: Gruppo di azionamento 1 SS2 attivo
4: Gruppo di azionamento 1 SOS attivo
5: Gruppo di azionamento 1 SLS attivo
6: Gruppo di azionamento 1 SSM risposta attiva
7: Gruppo di azionamento 1 Safestate
8: Gruppo di azionamento 1 SOS selezionato
9: Gruppo di azionamento 1 evento interno
10: Gruppo di azionamento 1 livello SLS attivo bit 0
11: Gruppo di azionamento 1 livello SLS attivo bit 1
12: Gruppo di azionamento 1 SDI positivo attivo
13: Gruppo di azionamento 1 SDI negativo attivo
257: Gruppo di azionamento 2 STO attivo
258: Gruppo di azionamento 2 SS1 attivo
259: Gruppo di azionamento 2 SS2 attivo
260: Gruppo di azionamento 2 SOS attivo
261: Gruppo di azionamento 2 SLS attivo
262: Gruppo di azionamento 2 SSM risposta attiva
263: Gruppo di azionamento 2 Safestate
264: Gruppo di azionamento 2 SOS selezionato
265: Gruppo di azionamento 2 evento interno
266: Gruppo di azionamento 2 livello SLS attivo bit 0
267: Gruppo di azionamento 2 livello SLS attivo bit 1
268: Gruppo di azionamento 2 SDI positivo attivo
269: Gruppo di azionamento 2 SDI negativo attivo
513: Gruppo di azionamento 3 STO attivo
514: Gruppo di azionamento 3 SS1 attivo
515: Gruppo di azionamento 3 SS2 attivo
516: Gruppo di azionamento 3 SOS attivo
517: Gruppo di azionamento 3 SLS attivo
518: Gruppo di azionamento 3 SSM risposta attiva
519: Gruppo di azionamento 3 Safestate
520: Gruppo di azionamento 3 SOS selezionato
521: Gruppo di azionamento 3 evento interno
522: Gruppo di azionamento 3 livello SLS attivo bit 0
523: Gruppo di azionamento 3 livello SLS attivo bit 1
524: Gruppo di azionamento 3 SDI positivo attivo
525: Gruppo di azionamento 3 SDI negativo attivo
769: Gruppo di azionamento 4 STO attivo
770: Gruppo di azionamento 4 SS1 attivo
771: Gruppo di azionamento 4 SS2 attivo
772: Gruppo di azionamento 4 SOS attivo
773: Gruppo di azionamento 4 SLS attivo
774: Gruppo di azionamento 4 SSM risposta attiva
775: Gruppo di azionamento 4 Safestate
776: Gruppo di azionamento 4 SOS selezionato
777: Gruppo di azionamento 4 evento interno
778: Gruppo di azionamento 4 livello SLS attivo bit 0
779: Gruppo di azionamento 4 livello SLS attivo bit 1
780: Gruppo di azionamento 4 SDI positivo attivo
781: Gruppo di azionamento 4 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)

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p10043[0...5] SI sorgenti dei segnali F-DO 1 / SI S_s F-DO 1

TM54F_MA, TM54F_SL	**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	781	0

Descrizione: Impostazione delle sorgenti di segnale per F-DO 1.

Le 6 sorgenti di segnale in p10043[0...5] vengono combinate in AND e il risultato viene emesso su F-DO 1.

Valore:

0: Nessuna funzione
1: Gruppo di azionamento 1 STO attivo
2: Gruppo di azionamento 1 SS1 attivo
3: Gruppo di azionamento 1 SS2 attivo
4: Gruppo di azionamento 1 SOS attivo
5: Gruppo di azionamento 1 SLS attivo
6: Gruppo di azionamento 1 SSM risposta attiva
7: Gruppo di azionamento 1 Safestate
8: Gruppo di azionamento 1 SOS selezionato
9: Gruppo di azionamento 1 evento interno
10: Gruppo di azionamento 1 livello SLS attivo bit 0
11: Gruppo di azionamento 1 livello SLS attivo bit 1
12: Gruppo di azionamento 1 SDI positivo attivo
13: Gruppo di azionamento 1 SDI negativo attivo
257: Gruppo di azionamento 2 STO attivo
258: Gruppo di azionamento 2 SS1 attivo
259: Gruppo di azionamento 2 SS2 attivo
260: Gruppo di azionamento 2 SOS attivo
261: Gruppo di azionamento 2 SLS attivo
262: Gruppo di azionamento 2 SSM risposta attiva
263: Gruppo di azionamento 2 Safestate
264: Gruppo di azionamento 2 SOS selezionato
265: Gruppo di azionamento 2 evento interno
266: Gruppo di azionamento 2 livello SLS attivo bit 0
267: Gruppo di azionamento 2 livello SLS attivo bit 1
268: Gruppo di azionamento 2 SDI positivo attivo
269: Gruppo di azionamento 2 SDI negativo attivo
513: Gruppo di azionamento 3 STO attivo
514: Gruppo di azionamento 3 SS1 attivo
515: Gruppo di azionamento 3 SS2 attivo
516: Gruppo di azionamento 3 SOS attivo
517: Gruppo di azionamento 3 SLS attivo
518: Gruppo di azionamento 3 SSM risposta attiva
519: Gruppo di azionamento 3 Safestate
520: Gruppo di azionamento 3 SOS selezionato
521: Gruppo di azionamento 3 evento interno
522: Gruppo di azionamento 3 livello SLS attivo bit 0
523: Gruppo di azionamento 3 livello SLS attivo bit 1
524: Gruppo di azionamento 3 SDI positivo attivo
525: Gruppo di azionamento 3 SDI negativo attivo
769: Gruppo di azionamento 4 STO attivo
770: Gruppo di azionamento 4 SS1 attivo
771: Gruppo di azionamento 4 SS2 attivo
772: Gruppo di azionamento 4 SOS attivo
773: Gruppo di azionamento 4 SLS attivo
774: Gruppo di azionamento 4 SSM risposta attiva

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

775: Gruppo di azionamento 4 Safestate
776: Gruppo di azionamento 4 SOS selezionato
777: Gruppo di azionamento 4 evento interno
778: Gruppo di azionamento 4 livello SLS attivo bit 0
779: Gruppo di azionamento 4 livello SLS attivo bit 1
780: Gruppo di azionamento 4 SDI positivo attivo
781: Gruppo di azionamento 4 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)

p10044[0...5] SI sorgenti dei segnali F-DO 2 / SI S_s F-DO 2

TM54F_MA, TM54F_SL

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	781	0

Descrizione:
Impostazione delle sorgenti di segnale per F-DO 2.
Le 6 sorgenti di segnale in p10044[0...5] vengono combinate in AND e il risultato viene emesso su F-DO 2.

Valore:
0: Nessuna funzione
1: Gruppo di azionamento 1 STO attivo
2: Gruppo di azionamento 1 SS1 attivo
3: Gruppo di azionamento 1 SS2 attivo
4: Gruppo di azionamento 1 SOS attivo
5: Gruppo di azionamento 1 SLS attivo
6: Gruppo di azionamento 1 SSM risposta attiva
7: Gruppo di azionamento 1 Safestate
8: Gruppo di azionamento 1 SOS selezionato
9: Gruppo di azionamento 1 evento interno
10: Gruppo di azionamento 1 livello SLS attivo bit 0
11: Gruppo di azionamento 1 livello SLS attivo bit 1
12: Gruppo di azionamento 1 SDI positivo attivo
13: Gruppo di azionamento 1 SDI negativo attivo
257: Gruppo di azionamento 2 STO attivo
258: Gruppo di azionamento 2 SS1 attivo
259: Gruppo di azionamento 2 SS2 attivo
260: Gruppo di azionamento 2 SOS attivo
261: Gruppo di azionamento 2 SLS attivo
262: Gruppo di azionamento 2 SSM risposta attiva
263: Gruppo di azionamento 2 Safestate
264: Gruppo di azionamento 2 SOS selezionato
265: Gruppo di azionamento 2 evento interno
266: Gruppo di azionamento 2 livello SLS attivo bit 0
267: Gruppo di azionamento 2 livello SLS attivo bit 1
268: Gruppo di azionamento 2 SDI positivo attivo
269: Gruppo di azionamento 2 SDI negativo attivo
513: Gruppo di azionamento 3 STO attivo
514: Gruppo di azionamento 3 SS1 attivo
515: Gruppo di azionamento 3 SS2 attivo
516: Gruppo di azionamento 3 SOS attivo
517: Gruppo di azionamento 3 SLS attivo
518: Gruppo di azionamento 3 SSM risposta attiva
519: Gruppo di azionamento 3 Safestate
520: Gruppo di azionamento 3 SOS selezionato
521: Gruppo di azionamento 3 evento interno

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

522: Gruppo di azionamento 3 livello SLS attivo bit 0
523: Gruppo di azionamento 3 livello SLS attivo bit 1
524: Gruppo di azionamento 3 SDI positivo attivo
525: Gruppo di azionamento 3 SDI negativo attivo
769: Gruppo di azionamento 4 STO attivo
770: Gruppo di azionamento 4 SS1 attivo
771: Gruppo di azionamento 4 SS2 attivo
772: Gruppo di azionamento 4 SOS attivo
773: Gruppo di azionamento 4 SLS attivo
774: Gruppo di azionamento 4 SSM risposta attiva
775: Gruppo di azionamento 4 Safestate
776: Gruppo di azionamento 4 SOS selezionato
777: Gruppo di azionamento 4 evento interno
778: Gruppo di azionamento 4 livello SLS attivo bit 0
779: Gruppo di azionamento 4 livello SLS attivo bit 1
780: Gruppo di azionamento 4 SDI positivo attivo
781: Gruppo di azionamento 4 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)

p10045[0...5] SI sorgenti dei segnali F-DO 3 / SI S_s F-DO 3

TM54F_MA, TM54F_SL

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	781	0

Descrizione: Impostazione delle sorgenti di segnale per F-DO 3.
Le 6 sorgenti di segnale in p10045[0...5] vengono combinate in AND e il risultato viene emesso su F-DO 3.

Valore:
0: Nessuna funzione
1: Gruppo di azionamento 1 STO attivo
2: Gruppo di azionamento 1 SS1 attivo
3: Gruppo di azionamento 1 SS2 attivo
4: Gruppo di azionamento 1 SOS attivo
5: Gruppo di azionamento 1 SLS attivo
6: Gruppo di azionamento 1 SSM risposta attiva
7: Gruppo di azionamento 1 Safestate
8: Gruppo di azionamento 1 SOS selezionato
9: Gruppo di azionamento 1 evento interno
10: Gruppo di azionamento 1 livello SLS attivo bit 0
11: Gruppo di azionamento 1 livello SLS attivo bit 1
12: Gruppo di azionamento 1 SDI positivo attivo
13: Gruppo di azionamento 1 SDI negativo attivo
257: Gruppo di azionamento 2 STO attivo
258: Gruppo di azionamento 2 SS1 attivo
259: Gruppo di azionamento 2 SS2 attivo
260: Gruppo di azionamento 2 SOS attivo
261: Gruppo di azionamento 2 SLS attivo
262: Gruppo di azionamento 2 SSM risposta attiva
263: Gruppo di azionamento 2 Safestate
264: Gruppo di azionamento 2 SOS selezionato
265: Gruppo di azionamento 2 evento interno

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

266: Gruppo di azionamento 2 livello SLS attivo bit 0
267: Gruppo di azionamento 2 livello SLS attivo bit 1
268: Gruppo di azionamento 2 SDI positivo attivo
269: Gruppo di azionamento 2 SDI negativo attivo
513: Gruppo di azionamento 3 STO attivo
514: Gruppo di azionamento 3 SS1 attivo
515: Gruppo di azionamento 3 SS2 attivo
516: Gruppo di azionamento 3 SOS attivo
517: Gruppo di azionamento 3 SLS attivo
518: Gruppo di azionamento 3 SSM risposta attiva
519: Gruppo di azionamento 3 Safestate
520: Gruppo di azionamento 3 SOS selezionato
521: Gruppo di azionamento 3 evento interno
522: Gruppo di azionamento 3 livello SLS attivo bit 0
523: Gruppo di azionamento 3 livello SLS attivo bit 1
524: Gruppo di azionamento 3 SDI positivo attivo
525: Gruppo di azionamento 3 SDI negativo attivo
769: Gruppo di azionamento 4 STO attivo
770: Gruppo di azionamento 4 SS1 attivo
771: Gruppo di azionamento 4 SS2 attivo
772: Gruppo di azionamento 4 SOS attivo
773: Gruppo di azionamento 4 SLS attivo
774: Gruppo di azionamento 4 SSM risposta attiva
775: Gruppo di azionamento 4 Safestate
776: Gruppo di azionamento 4 SOS selezionato
777: Gruppo di azionamento 4 evento interno
778: Gruppo di azionamento 4 livello SLS attivo bit 0
779: Gruppo di azionamento 4 livello SLS attivo bit 1
780: Gruppo di azionamento 4 SDI positivo attivo
781: Gruppo di azionamento 4 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

TM54F_MA, TM54F_SL

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: Attivazione dell'ingresso della risposta di conferma per le uscite digitali sicure (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	Ricaricamento F-DO 0	Test attivo	Nessun test	-
01	Ricaricamento F-DO 1	Test attivo	Nessun test	-
02	Ricaricamento F-DO 2	Test attivo	Nessun test	-
03	Ricaricamento F-DO 3	Test attivo	Nessun test	-

Dipendenza: Vedi anche: p10047

Nota: F-DO: Failsafe Digital Output (uscita digitale a prova d'errore)

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p10047[0...3] SI F-DO, modalità stop di prova / SI F-DO mod. st_pr

TM54F_MA, TM54F_SL

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 la rispettiva uscita digitale sicura (F-DO).

Indice 0: F-DO 0

Indice 1: F-DO 1

Indice 2: F-DO 2

Indice 3: F-DO 3

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)

Nota: Valore = 1:

Quando si utilizza questa modalità test può verificarsi uno stop di prova errato a seguito di una resistenza di carico eccessiva dell'utilizzatore tra DO+ e DO-. Si deve pertanto fare in modo che la resistenza dell'utilizzatore su una singola F-DO non superi i 10 kOhm.

r10051.0...9 CO/BO: SI ingressi digitali, stato / SI stato DI

TM54F_MA, TM54F_SL

Modificabile: -	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: Unsigned32	**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**
-	-	-

Descrizione: Visualizzazione dello stato monocanale, logico e senza rimbalzi degli ingressi digitali sicuri F-DI 0 .. 9 sul Terminal Module 54F (TM54F).

Campo di bit:

Bit	Nome del segnale	Segnale 1	Segnale 0	FP
00	F-DI 0	Logico 1	Logico 0	2850
01	F-DI 1	Logico 1	Logico 0	2850
02	F-DI 2	Logico 1	Logico 0	2850
03	F-DI 3	Logico 1	Logico 0	2850
04	F-DI 4	Logico 1	Logico 0	2850
05	F-DI 5	Logico 1	Logico 0	2851
06	F-DI 6	Logico 1	Logico 0	2851
07	F-DI 7	Logico 1	Logico 0	2851
08	F-DI 8	Logico 1	Logico 0	2851
09	F-DI 9	Logico 1	Logico 0	2851

Dipendenza: Vedi anche: p10017, p10040

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

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)

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

r10052.0...3 CO/BO: SI uscite digitali, stato / SI stato DO

TM54F_MA, TM54F_SL

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 delle uscite digitali del Terminal Module 54F (TM54F).
TM54F_MA (Master): visualizzazione di DO-
TM54F_SL (Slave): visualizzazione di DO+

Campo di bit:

Bit	Nome del segnale	Segnale 1	Segnale 0	FP
00	DO 0	High	Low	2853
01	DO 1	High	Low	2853
02	DO 2	High	Low	2853
03	DO 3	High	Low	2853

Nota: F-DO: Failsafe Digital Output (uscita digitale a prova d'errore)

r10053.0...3 CO/BO: SI ingressi digitali 20 ... 23, stato / SI stat.DI 20...23

TM54F_SL

Modificabile: - **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
-	-	-

Descrizione: Visualizzazione dello stato degli ingressi digitali sul Terminal Module 54F (TM54F).

Campo di bit:

Bit	Nome del segnale	Segnale 1	Segnale 0	FP
00	DI 20	High	Low	2853
01	DI 21	High	Low	2853
02	DI 22	High	Low	2853
03	DI 23	High	Low	2853

r10054 SI TM54F Eventi fail-safe attivi / SI failsafe att

TM54F_MA, TM54F_SL

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 degli eventi che portano alla trasmissione dei segnali fail-safe a tutti gli azionamenti assegnati al TM54F. Se il secondo canale del TM54F trasmette dei segnali fail-safe, questi verranno sincronizzati sull'altro canale.
Rimedi possibili:
- Errore nello stop di prova: eseguire correttamente lo stop di prova.
- Errore software interno: nessun rimedio possibile, POWER ON.
- Errore di sincronizzazione interno: nessun rimedio possibile, POWER ON.
- Tutte le altre cause: eliminare la causa dell'errore ed eseguire una tacitazione sicura (p10006).

Campo di bit:

Bit	Nome del segnale	Segnale 1	Segnale 0	FP
00	Modalità di messa in servizio Safety attiva (p0010 = 95)	Sì	No	2847
01	Errore di checksum dei parametri Safety	Sì	No	-
02	Problema di sincronizzazione interna in TM54F	Sì	No	-
03	Errore software interno	Sì	No	-
04	Sovratensione in TM54F	Sì	No	-

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

05	Sottotensione in TM54F	Sì	No	-
06	Errore nello stop di prova	Sì	No	-
07	Errore nel confronto dati incrociato in TM54F	Sì	No	-
08	Sovratemperatura in TM54F	Sì	No	-
31	Failsafe Events attivi su un altro canale	Sì	No	-

r10055 SI TM54F Stato di comunicazione specifico dell'azionamento / SI stato comm. az.

TM54F_MA, TM54F_SL

Modificabile: - **Calcolato:** - **Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: Unsigned32 **Indice dinamico:** - **Schema logico:** 2846
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 comunicazione dei singoli azionamenti con il Terminal Module 54F (TM54F).
Per r10055 = 0 vale:
tutti gli azionamenti assegnati in p10010 comunicano con il TM54F.

Campo di bit:

Bit	Nome del segnale	Segnale 1	Segnale 0	FP
00	Comunicazione tra azionamento 1 e TM54F	Non stabilito	Stabilito	-
01	Comunicazione tra azionamento 2 e TM54F	Non stabilito	Stabilito	-
02	Comunicazione tra azionamento 3 e TM54F	Non stabilito	Stabilito	-
03	Comunicazione tra azionamento 4 e TM54F	Non stabilito	Stabilito	-
04	Comunicazione tra azionamento 5 e TM54F	Non stabilito	Stabilito	-
05	Comunicazione tra azionamento 6 e TM54F	Non stabilito	Stabilito	-

r10056.0 CO/BO: SI Stato / SI Stato

TM54F_MA

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 del Terminal Module 54F (TM54F).

Campo di bit:

Bit	Nome del segnale	Segnale 1	Segnale 0	FP
00	Stato stop prova	Attivo	Inattivo	-

p10061 SI Immissione password TM54F / Immiss.passw.SI

TM54F_MA, TM54F_SL

Modificabile: T **Calcolato:** - **Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: Unsigned32 **Indice dinamico:** - **Schema logico:** 2847
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 per il Terminal Module 54F (TM54F).
Questa password è necessaria per le modifiche dei parametri importanti per la sicurezza.

p10062 SI Nuova password TM54F / SI Nuova passw.

TM54F_MA, TM54F_SL

Modificabile: C2(95) **Calcolato:** - **Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: Unsigned32 **Indice dinamico:** - **Schema logico:** 2847
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 nuova password Safety Integrated per il Terminal Module 54F (TM54F).

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Dipendenza: La modifica della password Safety Integrated deve essere confermata nel seguente parametro:
Vedi anche: p10063

p10063 SI Conferma password TM54F / Conf.password SI

TM54F_MA, TM54F_SL

Modificabile: C2(95)	**Calcolato:** -	**Livello di accesso:** 3
Tipo di dati: Unsigned32	**Indice dinamico:** -	**Schema logico:** 2847
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 per il Terminal Module 54F (TM54F).

Dipendenza: Vedi anche: p10062

Nota: Per confermare occorre immettere nuovamente la nuova password immessa in p10062.
Dopo la risposta della nuova password di Safety Integrated, viene impostato automaticamente p10062 = p10063 = 0.

r10090[0...3] SI Versione TM54F / SI Versione TM54F

TM54F_MA, TM54F_SL

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 il Terminal Module 54F (TM54F).

Indice:
[0] = Safety Version (major release)
[1] = Safety Version (minor release)
[2] = Safety Version (baselevel or patch)
[3] = Safety Version (hotfix)

Dipendenza: Vedi anche: r9390, r9590, r9770, r9870, r9890

Nota: Esempio:
r10090[0] = 2, r10090[1] = 60, r10090[2] = 1, r10090[3] = 0 --> SI TM54F versione V02.60.01.00

r61000[0...239] PROFINET Name of Station / PN Name of Station

CU_G_G130DP (PROFINET), CU_G_G130PN, CU_G_G150DP (PROFINET), CU_G_G150PN

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_G_G130DP (PROFINET), CU_G_G130PN, CU_G_G150DP (PROFINET), CU_G_G150PN

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 2011 All Rights Reserved

1.3 Parametri per set di dati

1.3.1 Parametri per set di dati di comando (Command Data Set, CDS)

La lista seguente contiene i parametri che dipendono dai set di dati di comando.

Product: SINAMICS G130/G150, Version: 4402100, Language: ita, Type: CDS

p0641[0...n]	CI: Limite di corrente variabile / Lim. corr. variab.
p0700[0...n]	Macro ingr_bin(BI) / Macro BI
p0820[0...n]	BI: Selezione set di dati dell'azionamento DDS bit 0 / Selez. DDS bit 0
p0821[0...n]	BI: Selezione set di dati dell'azionamento DDS bit 1 / Selez. DDS bit 1
p0822[0...n]	BI: Selezione set di dati dell'azionamento DDS bit 2 / Selez. DDS bit 2
p0823[0...n]	BI: Selezione set di dati dell'azionamento DDS bit 3 / Selez. DDS bit 3
p0824[0...n]	BI: Selezione set di dati dell'azionamento DDS bit 4 / Selez. DDS bit 4
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
p1000[0...n]	Macro ingr. connettore (CI) per valori di rifer. di num. di giri / Macr CI n_rif.
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

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p1140[0...n]	BI: Abilitazione generatore di rampa / blocco generatore di rampa / Abilitaz. GdR
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
p1201[0...n]	BI: Sorgente segnale abilitazione riavviamento al volo / Segn.ab.riavv.volo
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.
p1330[0...n]	CI: Controllo V/f, valore di riferimento di tensione, indipendente / Vf U_non indip
p1356[0...n]	CI: Valore di riferimento angolare controllo V/f / Valore rif.ang.V/f
p1437[0...n]	CI: Regolatore di giri, modello di riferimento componente I ingresso / n_reg RefMod c_I
p1440[0...n]	CI: Regolatore di velocità, valore attuale di velocità / n_reg n_att
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
p1475[0...n]	CI: Regolatore n. giri, val. impostazione coppia per freno staz.mot. / n_reg val.imp fr.s
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
p1479[0...n]	CI: Regolat. num. giri, valore impost. dell'integratore, scalatura / n_reg scal. val_I
p1486[0...n]	CI: Statismo, coppia di compensazione / Statismo M_comp
p1492[0...n]	BI: Retroazione dello statismo, abilitazione / Abilit. statismo
p1495[0...n]	CI: Precomando accelerazione / precom. acc.
p1497[0...n]	CI: Scalatura momento di inerzia / Scalat massa mot
p1500[0...n]	Macro ingr. connettore (CI) per valori di rifer. della coppia / MacrCI v.rif.copp
p1501[0...n]	BI: Commutazione regolazione numero di giri/coppia / Com. reg.giri/cop.
p1503[0...n]	CI: Valore di riferimento di coppia / Val. rif. coppia
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 / M_max. sup.
p1523[0...n]	CI: Limite di coppia inferiore / M_max inf.
p1528[0...n]	CI: Limite di coppia superiore, scalatura / M_max super.scal.
p1529[0...n]	CI: Limite di coppia inferiore, scalatura / M_max infer.scal.
p1540[0...n]	CI: Limite di coppia superiore, regolatore di velocità, scalatura / M_max n-reg scal s
p1541[0...n]	CI: Limite di coppia inferiore, regolatore di velocità, scalatura / M_max n-reg scal i
p1545[0...n]	BI: Posizionamento su riscontro fisso, attivazione / Attivazione PsR
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
p1555[0...n]	CI: Limite di potenza / P_max
p1569[0...n]	CI: Coppia aggiuntiva 3 / M_aggiuntiva 3
p1571[0...n]	CI: Valore di riferimento aggiuntivo di flusso / Val rif agg flusso
p1640[0...n]	CI: Valore attuale della corrente eccitatrice, sorgente del segnale / S_s corr. ecc.att
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

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

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
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
p3111[0...n]	BI: Anomalia esterna 3, abilitazione / An. est.3 abilit
p3112[0...n]	BI: Anomalia esterna 3, abilitazione negata / An. est.3 abil neg
p3784[0...n]	BI: Aumento tensione sincronizzazione rete-azionamento esterno / Aum. U_sincr. est.
p3785[0...n]	BI: Diminuzione tensione sincronizzazione rete-azionamento esterno / Dim. U_sincr. est.
p3802[0...n]	BI: Abilitazione della sincronizzazione rete-azionamento / Abilitaz. sincr.

1.3.2 Parametri per set di dati di azionamento (Drive Data Set, DDS)

La lista seguente contiene i parametri che dipendono dai set di dati di azionamento.

Product: SINAMICS G130/G150, 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
p0189[0...n]	Encoder 3, numero set di dati dell'encoder / Nr EDS enc. 3
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
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

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

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
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
p1200[0...n]	Modo operativo Riavviamento al volo / R.volo mod.op.
p1202[0...n]	Riavviamento al volo, corrente di ricerca / Riav.volo corr.ric
p1203[0...n]	Riavviamento al volo, fattore velocità di ricerca / Riav.vet.fatt.ric
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
p1243[0...n]	Regolatore Vdc_max, fattore di dinamica / Fatt. din.max Vdc
p1245[0...n]	Regolatore Vdc_min, livello d'inserzione (bufferizz. cinetica) / Liv. ins.min Vdc
p1247[0...n]	Regolatore Vdc_min, fattore di dinamica (bufferizzaz. cinetica) / Fatt. din.min Vdc
p1249[0...n]	Soglia del numero di giri del regolatore Vdc_max / Sog n giri Vdc_max
p1250[0...n]	Regolatore Vdc, guadagno proporzionale / Comp. reg Vdc
p1251[0...n]	Regolatore Vdc, tempo dell'azione integratrice / Tn reg Vdc
p1252[0...n]	Regolatore Vdc, tempo di anticipo / T antic. reg. Vdc
p1255[0...n]	Soglia temporale del regolatore Vdc minimo / Oscill. t min Vdc
p1256[0...n]	Regolatore Vdc_min, reazione (bufferizzazione cinetica) / Reaz min Vdc
p1257[0...n]	Soglia del numero di giri del regolatore Vdc minimo / Oscill. n min Vdc
p1262[0...n]	Tempo morto bypass / Bypass t_morto
p1280[0...n]	Configurazione regolatore Vdc o sorveglianza Vdc (V/f) / Config reg.Vdc V/f
p1283[0...n]	Regolatore Vdc_max, fattore di dinamica (V/f) / Fatt. din.max Vdc
p1285[0...n]	Regolatore Vdc_min, liv. inserzione (bufferizz. cinetica) (V/f) / Liv. ins.min Vdc

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p1287[0...n]	Regolatore Vdc_min, fattore dinamica (bufferizz. cinetica) (V/f) / Fatt. din.min Vdc
p1288[0...n]	Regolatore Vdc_max, fattore retroazione per generat. rampa (V/f) / Fatt. GdR Vdc_max
p1289[0...n]	Soglia del numero di giri del regolatore Vdc_max (V/f) / Sog n giri Vdc_max
p1290[0...n]	Regolatore Vdc, guadagno proporzionale (V/f) / Comp. reg Vdc
p1291[0...n]	Regolatore Vdc, tempo dell'azione integratrice (V/f) / Tn reg Vdc
p1292[0...n]	Regolatore Vdc, tempo di anticipo (V/f) / T antic. reg. Vdc
p1293[0...n]	Regolatore Vdc min, limite di uscita (V/f) / Vdc_min limite usc
p1295[0...n]	Regolatore Vdc_min, soglia temporale (V/f) / Oscill. t min Vdc
p1296[0...n]	Regolatore Vdc_min, reazione (bufferizzazione cinetica) (V/f) / Reaz min Vdc
p1297[0...n]	Regolatore Vdc_min, soglia di numero di giri (V/f) / Oscill. n min Vdc
p1300[0...n]	Modalità operativa di controllo/regolazione / Modo op. ctrl/reg.
p1302[0...n]	Controllo V/f, configurazione / Configurazione V/f
p1310[0...n]	Aumento di tensione permanente / Aumento perm. U
p1311[0...n]	Aumento di tensione all'accelerazione / Aumento acceler. U
p1312[0...n]	Aumento di tensione all'avviamento / Aumento_U avvio
p1320[0...n]	Controllo V/f, curva caratteristica programmabile, frequenza 1 / Curva caratt.Vf f1
p1321[0...n]	Controllo V/f, curva caratteristica programmabile, tensione 1 / Caratterist. Vf U1
p1322[0...n]	Controllo V/f, curva caratteristica programmabile, frequenza 2 / Caratterist. Vf f2
p1323[0...n]	Controllo V/f, curva caratteristica programmabile, tensione 2 / Caratterist. Vf U2
p1324[0...n]	Controllo V/f, curva caratteristica programmabile, frequenza 3 / Caratterist. Vf f3
p1325[0...n]	Controllo V/f, curva caratteristica programmabile, tensione 3 / Caratterist. Vf U3
p1326[0...n]	Controllo V/f, curva caratteristica programmabile, frequenza 4 / Caratterist. Vf f4
p1327[0...n]	Controllo V/f, curva caratteristica programmabile, tensione 4 / Caratterist. Vf U4
p1333[0...n]	Controllo V/f frequenza iniziale FCC / V/f FCC f_Start
p1334[0...n]	Controllo V/f frequenza iniziale compensazione scorrimento / Start comp. scorr.
p1335[0...n]	Compensazione dello scorrimento, scalatura / Comp.scorrim.scal.
p1336[0...n]	Compensazione dello scorrimento, valore limite / Val. lim.comp.sc.
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
p1340[0...n]	Regolatore di frequenza I_max, guadagno proporzionale / Comp.reg max I
p1341[0...n]	Tempo integrale regolatore di frequenza I_max. / Tn reg max I
p1345[0...n]	Regolatore di tensione I_max, guadagno proporzionale / Comp. reg. U max.I
p1346[0...n]	Tempo integrale regolatore di tensione I_max. / Tn reg U max I
p1349[0...n]	Funzionam. V/f, smorzamento della risonanza, frequenza massima / Vf smor.ris. f_max
p1350[0...n]	Avvio dolce / Avvio dolce
p1351[0...n]	CO: Freno di stazionamento motore, frequenza iniziale / Freno f_iniziale
p1358[0...n]	Angolo attuale simmetrizzazione differenza angolare / Angolo att. simm.
p1400[0...n]	Regolazione del numero di giri, configurazione / Conf. reg n
p1401[0...n]	Regolazione di flusso, configurazione / Config reg flusso
p1402[0...n]	Configurazione di regolazione di corrente e modello di motore / Conf. I reg
p1416[0...n]	Filtro del val. rif. numero di giri 1, costante di tempo / Filtro n_rif 1 T
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
p1441[0...n]	Valore attuale di numero di giri, tempo di livellamento / Livell. T n_att.
p1442[0...n]	Regolatore n. giri, valore attuale n.giri, tempo di livellamento / n_reg n_att T_liv
p1451[0...n]	Modello motore valore attuale n. giri tempo di livellamento SLVC / Mod_mot n_att t_li
p1452[0...n]	Regolatore n. giri, val. attuale n. giri, tempo livellam. (SLVC) / n_R n_att T_g SLVC
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

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

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
p1487[0...n]	Scalatura per coppia di compensaz. statismo / Scal. M_comp stat.
p1488[0...n]	Ingresso statismo, sorgente / Sorg. ingr.statis.
p1489[0...n]	Retroazione dello statismo, scalatura / Scalat. statismo
p1496[0...n]	Precomando di accelerazione, scalatura / a_prec. scala
p1499[0...n]	Accelerazione con regolazione di coppia, scalatura / a con reg M scala
p1514[0...n]	Coppia aggiuntiva 2, scalatura / M agg 2 scala
p1517[0...n]	Coppia di accelerazione, costante di tempo di livellamento / M_accel T_livell
p1520[0...n]	CO: Limite di coppia superiore / M_max. sup.
p1521[0...n]	CO: Limite di coppia inferiore / M_max inf.
p1524[0...n]	CO: Limite di coppia superiore, scalatura / M_max super.scal.
p1525[0...n]	CO: Limite di coppia inferiore, scalatura / M_max infer.scal.
p1530[0...n]	Limite di potenza motorio / P_max mot
p1531[0...n]	Limite di potenza generatorio / P_max gen
p1556[0...n]	Limite di potenza, scalatura / P_max scal
p1570[0...n]	CO: Val. rif. flusso / Val. rif. flusso
p1572[0...n]	Valore di riferimento aggiuntivo di flusso / Val rif agg flusso
p1573[0...n]	Valore di soglia flusso, magnetizzazione / Soglia flusso magn
p1574[0...n]	Riserva dinamica di tensione / Din.ris. U
p1576[0...n]	Aumento di flusso, numero di giri di adattamento inferiore / Aum.fl. num.g.inf
p1577[0...n]	Aumento di flusso, numero di giri di adattamento superiore / Aum.fl. num.g.sup
p1580[0...n]	Ottimizzazione del rendimento / Ott.grado effetto
p1582[0...n]	Valore di riferimento di flusso, tempo di livellamento / V.rif.flus T_reg.
p1584[0...n]	Funzionamento deflussaggio, val. rif. flusso, tempo livellamento / T livell defluss.
p1585[0...n]	Tempo di livellamento del valore attuale di flusso / T livel.val.att.fl
p1586[0...n]	Scalatura della caratteristica di deflussaggio / Scalat. defluss.
p1590[0...n]	Regolatore di flusso, guadagno P / Reg.flusso co.
p1592[0...n]	Regolatore di flusso, tempo dell'azione integratrice / Tn regol. flusso
p1594[0...n]	Regolatore di diseccitazione, guadagno P / Reg_campo Kp
p1596[0...n]	Regolatore di diseccitazione, tempo dell'azione integratrice / Tn reg. campo
p1599[0...n]	Differenza corrente di eccitazione regolatore di flusso / Dif.cor ecc.reg.fl
p1600[0...n]	Regolatore di flusso P, guadagno P / Kp regol.flusso P
p1604[0...n]	Metodo a impulsi, limite di corrente / Lim_corr impulsi
p1605[0...n]	Metodo a impulsi, configurazione dello schema / Conf. sch. impuls.
p1607[0...n]	Metodo a impulsi, stimolo / Stimolo impul.
p1609[0...n]	Funzionamento I/f, valore di riferimento di corrente / Rif_I funz. I/f
p1610[0...n]	Valore di riferimento statico della coppia (SLVC) / M rif statica
p1611[0...n]	Coppia aggiuntiva di accelerazione (SLVC) / Des. agg. M
p1612[0...n]	Valore riferimento corrente di magnetizzazione funz. controllato / Id_rif. contr.
p1616[0...n]	Valore di riferimento di corrente, tempo di livellamento / Spianam.T I rif
p1619[0...n]	Soglia inseguimento valore di riferimento/attuale / Soglia ins rif/att
p1620[0...n]	Corrente dello statore minima / I statore min
p1621[0...n]	Numero di giri di distacco cos phi interno = 1 / n distac cos phi=1
p1622[0...n]	Valore riferim. corrente che forma campo, costante livellamento / T liv rif corr cam
p1625[0...n]	Calibrazione valore di riferimento corrente di eccitazione / Cal rif corr eccit

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p1628[0...n]	Fattore di dinamica regolatore del modello di corrente / Fat din reg mod I
p1629[0...n]	Guadagno P regolatore del modello di corrente / Guad reg mod corr
p1630[0...n]	Tempo dell'azione integratrice regolatore del modello corrente / Tp a_t reg mod_cor
p1642[0...n]	Corrente minima di eccitazione / Corr. min eccitaz
p1643[0...n]	Fattore di guadagno regolazione corrente minima di eccitazione / Fatt.g corr min ec
p1653[0...n]	Val. di rif. corr. che forma coppia, tempo di livellam. minimo / V_rif copp liv_min
p1654[0...n]	Val.rif.corr. che forma coppia, tempo di livellam. campo deflus. / T liv rif copp ind
p1656[0...n]	Attivazione filtro riferimento corrente/valore attuale n. giri / 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
p1677[0...n]	Tipo filtro valore attuate numero di giri 5 / n_att_filt 5 tipo
p1678[0...n]	Filtro valore attuale n. giri 5, freq. intrinseca denominatore / n_att_filt 5 fn_n
p1679[0...n]	Filtro del val. att. numero di giri 5, livellamento denom. / n_att_filt 5 D_n
p1680[0...n]	Filtro del val. att. num. di giri 5, freq. intrinseca numeratore / n_att_filt 5 fn_z
p1681[0...n]	Filtro del val. att. num. di giri 5, livellamento numeratore / n_att_filt 5 D_z
p1702[0...n]	Scalatura precomando del regolatore di corrente Isd / Sc. prec.reg. Isd
p1703[0...n]	Scalatura precomando del regolatore di corrente Isq / Sc. prec.reg. Isq
p1704[0...n]	Scalatura FEM precomando del regolatore di corrente Isq / Sc FEM pr reg corr
p1705[0...n]	Soglia inseguimento valore di riferimento/attuale di flusso / Sog ins rif/att fl
p1715[0...n]	Regolatore di corrente, guadagno P / Kp reg corr
p1717[0...n]	Regolatore di corrente, tempo dell'azione integratrice / Reg_I Tn
p1726[0...n]	Disaccoppiamento diramazione trasversale, scalatura / Scala dis.trasv.
p1727[0...n]	Disaccoppiam. diramaz. trasvers. al limite di tens. della scala / Sc.max.U dis.tras.
p1730[0...n]	Regolatore Isd, componente integrale soglia di disinserzione / Reg_Isd sogl_dis
p1740[0...n]	Guadagno, smorzam. della risonanza con regolaz. senza encoder / Spost. res_smorz
p1744[0...n]	Mod. di motore, soglia num. di giri, riconosc. ribalt. di coppia / ModMot n_f.rib.
p1745[0...n]	Modello mot., valore soglia di err. riconosc. ribaltam. coppia / M_mot rib_coppia
p1748[0...n]	Mod. mot., num. giri di commutazione inferiore n_rif. -> n_att. / n_commut. inf.
p1749[0...n]	Mod. mot., num. giri di commutazione superiore n_rif. -> n_att. / n_commut. sup.
p1750[0...n]	Modello di motore, configurazione / Conf.ModMot
p1752[0...n]	Mod. di motore, num. giri di commutaz., funzionam. con encoder / Giri.ModMot c. enc
p1753[0...n]	Mod. di motore, num. giri di commut. isteresi, funz. con encoder / ModMot n_co iste.G
p1754[0...n]	Tempo di livellamento differenza angolo di flusso / T liv diff ang flu
p1755[0...n]	Modello mot., numero di giri di commutaz., funz. senza encoder / Giri ModMot s. enc
p1757[0...n]	Modello motore senza enc. regolato contr., regol. pendolam. Kp / ModMot s/ enc Kp
p1758[0...n]	Mod. di motore, tempo di attesa di commutaz. regolato controll. / ModMot t com reg
p1759[0...n]	Mod. motore, tempo di attesa di commutaz. controllato regolato / ModMot t com reg
p1760[0...n]	Modello di motore con encoder, adattamento della velocità Kp / ModMot cG n_ada Kp
p1761[0...n]	Modello di motore con encoder, adattamento della velocità Tn / ModMot cG n_ada Tn
p1764[0...n]	Modello di motore senza encoder, adattamento della velocità Kp / ModMot sG n_ada Kp
p1766[0...n]	Modello motore, abilitazione modello di tensione per il calcolo / U_mod calc. abil.
p1767[0...n]	Modello di motore senza encoder, adattamento della velocità Tn / ModMot sG n_ada Tn
p1774[0...n]	Modello di motore, compensazione tensione offset alpha / ModMot offs comp A
p1775[0...n]	Modello di motore, compensazione tensione beta / ModMot offs comp B
p1780[0...n]	Modello di motore, adattamenti della configurazione / ModMot adatt conf

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p1784[0...n]	Retroazione modello motore, scalatura / Scal. FB_mod
p1785[0...n]	Modello di motore, adattamento Lh, Kp / Lung.Kp ModMot
p1786[0...n]	Modello di motore, adattamento Lh, tempo azione integratrice / ModMot lung.Tn
r1787[0...n]	Modello di motore, adattamento Lh, valore di correzione / Cor.lung. ModMot
p1795[0...n]	Modello di motore, adattamento kT, tempo azione integratrice / ModMot kT Tn
r1797[0...n]	Modello di motore, adattamento kT, valore di correzione / ModMot corr. kT
p1798[0...n]	Modello motore metodo impulsi adattamento numero di giri Kp / ModMot impulsi Kp
p1800[0...n]	Valore di riferimento frequenza impulsi / V_rif freq_imp
p1802[0...n]	Mod. modulatore / Mod. modulatore
p1803[0...n]	Grado di controllo massimo / Max grado mod..
p1804[0...n]	Costante di tempo di filtro, indice di modulazione livellato / T_filt Mod_idx gl
p1806[0...n]	Costante di tempo di filtro, correzione Vdc / Corr. Vdc filt_T
p1811[0...n]	Ampiezza della vobulazione della frequenza impulsi / Amp vobul_f_imp
p1820[0...n]	Inversione della sequenza delle fasi di uscita / Inv_seq_fasi_usc
p1821[0...n]	Senso di rotazione / Senso di rotazione
p1840[0...n]	Correzione valore attuale, configurazione / Conf.corr.val.att.
p1845[0...n]	Correzione valore attuale, fattore di valutazione Lsig / Corr. v_a val_Lsig
p1846[0...n]	Correzione valore attuale, fattore di livellamento / Corr.v.att. fatt_D
p1959[0...n]	Configurazione misura in rotazione / Config. mis. rot.
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.
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.
p2178[0...n]	Motore in stallo, tempo di ritardo / t_rit stallo 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

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

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
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]
p3201[0...n]	Corrente di eccitazione fuori tolleranza, valore di soglia / I_ecc f tol sogl
p3202[0...n]	Corrente di eccitazione fuori tolleranza isteresi / I_ecc f tol ister
p3203[0...n]	Tempo di ritardo corrente di eccitazione fuori tolleranza / I_ecc f tol t rit
p3204[0...n]	Flusso fuori tolleranza, valore di soglia / Flusso f tol sogl
p3205[0...n]	Flusso fuori tolleranza, isteresi / Flusso f tol ister
p3206[0...n]	Flusso fuori tolleranza, tempo di ritardo / Flusso f tol t rit
p3207[0...n]	Messaggio di corrente zero, valore di soglia / I_0_msg val.soglia
p3208[0...n]	Messaggio di corrente zero, isteresi / I_0_msg isteresi
p3209[0...n]	Messaggio di corrente zero, tempo di ritardo / I_0_msg t_ritardo
p3233[0...n]	Filtro del valore attuale di coppia, costante di tempo / Filt T M_att
p3236[0...n]	Valore di soglia di numero di giri 7 / Soglia n. giri 7
p3237[0...n]	Numero di giri di isteresi 7 / N. giri isteresi 7
p3238[0...n]	Ritardo di disinserzione, n_att modello motore = n_att esterno / t_rit n_a = n_est
p3320[0...n]	Macchina fluidodinamica P = f(n), coord. Y: flusso P1 %, punto 1 / Macch. fl. Y1
p3321[0...n]	Macchina fluidodinamica P = f(n), coord. X: flusso n1 %, punto 1 / Macch. fl. X1
p3322[0...n]	Macchina fluidodinamica P = f(n), coord. Y: flusso P2 %, punto 2 / Macch.fl. Y2
p3323[0...n]	Macchina fluidodinamica P = f(n), coord. X: flusso n2 %, punto 2 / Macch. fl. X2
p3324[0...n]	Macchina fluidodinamica P = f(n), coord. Y: flusso P3 %, punto 3 / Macch. fl. Y3
p3325[0...n]	Macchina fluidodinamica P = f(n), coord. X: flusso n3 %, punto 3 / Macch.fl. X3
p3326[0...n]	Macchina fluidodinamica P = f(n), coord. Y: flusso P4 %, punto 4 / Macch. fl. Y4
p3327[0...n]	Macchina fluidodinamica P = f(n), coord. X: flusso n4 %, punto 4 / Macch.fl. X4
p3328[0...n]	Macchina fluidodinamica P = f(n), coord. Y: flusso P5 %, punto 5 / Macch. fl. Y5
p3329[0...n]	Macchina fluidodinamica P = f(n), coord. X: flusso n5 %, punto 5 / Macch. fl. X5
p3800[0...n]	Attivazione sincronizzazione rete-azionamento / Attiv. sincr.
p3801[0...n]	Numero oggetto di azionamento sincr. rete-azionamento / Sincr. n. DO

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p3806[0...n]	Valore di soglia differenza di frequenza sincr. rete-azionamento / Sogl. diff_f sinc
p3809[0...n]	Valore di riferimento fase sincronizzazione rete-azionamento / Val.rif.fase sincr
p3811[0...n]	Limite di frequenza sincronizzazione rete-azionamento / Lim_f sincr.
p3813[0...n]	Valore di soglia del sincronismo di fase sincr. rete-azionamento / V.sogl. sincr.fase
p3815[0...n]	Valore di soglia differenza di tensione sincr. rete-azionamento / Sogl. diff_U sinc
p3820[0...n]	Caratteristica di attrito, valore n0 / Car. attr. n0
p3821[0...n]	Caratteristica di attrito, valore n1 / Car. attr. n1
p3822[0...n]	Caratteristica di attrito, valore n2 / Car. attr. n2
p3823[0...n]	Caratteristica di attrito, valore n3 / Car. attr. n3
p3824[0...n]	Caratteristica di attrito, valore n4 / Car. attr. n4
p3825[0...n]	Caratteristica di attrito, valore n5 / Car. attr. n5
p3826[0...n]	Caratteristica di attrito, valore n6 / Car. attr. n6
p3827[0...n]	Caratteristica di attrito, valore n7 / Car. attr. n7
p3828[0...n]	Caratteristica di attrito, valore n8 / Car. attr. n8
p3829[0...n]	Caratteristica di attrito, valore n9 / Car. attr. n9
p3830[0...n]	Caratteristica di attrito, valore M0 / Car.attr. M0
p3831[0...n]	Caratteristica di attrito, valore M1 / Car. attr. M1
p3832[0...n]	Caratteristica di attrito, valore M2 / Car. attr. M2
p3833[0...n]	Caratteristica di attrito, valore M3 / Car. attr. M3
p3834[0...n]	Caratteristica di attrito, valore M4 / Car. attr. M4
p3835[0...n]	Caratteristica di attrito, valore M5 / Car. attr. M5
p3836[0...n]	Caratteristica di attrito, valore M6 / Car. attr. M6
p3837[0...n]	Caratteristica di attrito, valore M7 / Car. attr. M7
p3838[0...n]	Caratteristica di attrito, valore M8 / Car. attr. M8
p3839[0...n]	Caratteristica di attrito, valore M9 / Car. attr. M9
p3846[0...n]	Caratter. di attrito, registrazione tempo di acceler./deceler. / Car.attr. t_GdR
p3847[0...n]	Caratteristica di attrito, registrazione tempo di riscaldamento / Rec car.t risc.
r3925[0...n]	Segnalazione di fine, identificazioni / Visual.fine ident.
r3927[0...n]	Identificazione dati del motore, parola di comando / STW IDmot
r3928[0...n]	Configurazione misura in rotazione / Config. mis. rot.
r3998[0...n]	Prima messa in servizio dell'azionamento / Prima MIS azion
p7035[0...n]	Circuito parallelo, modo oper. regolazione corrente circolare / BA corr. circ.
p7036[0...n]	Circuito parallelo regolaz. corrente circ. guadagno proporz. / Corrente circ. Kp
p7037[0...n]	Circuito parallelo, regolazione corrente circolare, tempo reset / Corr. circ. Tn
p7038[0...n]	Circuito parallelo, regolazione corrente circolare, limitazione / Lim. corr. circ.

1.3.3 Parametri per set di dati dell'encoder (Encoder Data Set, EDS)

La lista seguente contiene i parametri che dipendono dai set di dati dell'encoder.

Product: SINAMICS G130/G150, 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
p0402[0...n]	Selezione tipo di encoder / Selez.tipo encoder

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p0404[0...n]	Configurazione encoder attiva / Config_enc attiva
p0405[0...n]	Encoder rettangolare traccia A/B / Enc. rettang. A/B
p0407[0...n]	Encoder lineare, suddivisione del reticolo / Div.griglia enc.
p0408[0...n]	Encoder rotativo, numero di tacche / Tacche enc. rot.
p0410[0...n]	Encoder, inversione valore attuale / Val.att.inv.enc.
p0411[0...n]	Configurazione riduttore di misura / Config. ridutt.mis
p0412[0...n]	Riduttore di misura, encoder assoluto rotativo, giri virtuali / Giri enc. assoluto
p0413[0...n]	Finestra di tolleranza inseguimento posizione riduttore misura / Finestra inseg.pos
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
p0419[0...n]	Risoluzione fine, valore assoluto Gx_XIST2 (in bit) / Enc.prec.Gx_XIST2
p0420[0...n]	Collegamento encoder / Collegam. encoder
p0421[0...n]	Encoder assoluto rotativo, risoluzione multigiro / Enc. multi. ass.
p0422[0...n]	Encoder assoluto lineare, risoluzione incrementi di misura / Passo mis. enc.
p0423[0...n]	Encoder assoluto rotativo, risoluzione a giro singolo / Enc. ass. singlet.
p0424[0...n]	Encoder lineare, distanza tacche di zero / Enc lin dist.TZ
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
p4600[0...n]	Tipo di sensore temperatura motore 1 / Sens t_mot tipo 1
p4601[0...n]	Tipo di sensore temperatura motore 2 / Sens t_mot tipo 2
p4602[0...n]	Tipo di sensore temperatura motore 3 / Sens t_mot tipo 3
p4603[0...n]	Tipo di sensore temperatura motore 4 / Sens t_mot tipo 4
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

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

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
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)

La lista seguente contiene i parametri che dipendono dai set di dati del motore.

Product: SINAMICS G130/G150, 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
p0306[0...n]	Numero di motori collegati in parallelo / Numero mot
p0307[0...n]	Potenza nominale del motore / Potenza nom. mot
p0308[0...n]	Fattore di potenza nominale del motore / Fatt. pot. nom mot
p0309[0...n]	Rendimento nominale del motore / Rend.nom. motore
p0310[0...n]	Frequenza nominale del motore / f_nom. motore
p0311[0...n]	Numero di giri nominale del motore / Velocità nom. mot.
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
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
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

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

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.
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
r0343[0...n]	Corrente nominale del motore identificata / I_nom mot ident
p0344[0...n]	Massa motore (per il modello termico di motore) / Massa mot. term.
r0345[0...n]	Tempo di avviamento nominale del motore / T avviam. nom. mot
p0346[0...n]	Tempo di eccitazione del motore / Eccit. t mot
p0347[0...n]	Tempo di diseccitazione del motore / Diseccit. t mot.
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
p0355[0...n]	Resistenza smorzatore motore asse q / R_mot smorz. q
p0356[0...n]	Induttanza di dispersione statore del motore / Disp.stat.L mot
p0357[0...n]	Induttanza statore motore asse d / Mot L_statore d
p0358[0...n]	Induttanza dispersione rotore motore/induttanza smorzat. asse d / L_L disp mot/LDd
p0359[0...n]	Induttanza smorzatore motore asse q / L_smorz. mot. q
p0360[0...n]	Induttanza principale motore/Induttanza princip. asse d saturata / Mot Lh/Lh d satur.
p0361[0...n]	Induttanza principale motore asse q saturata / L_princ mot q sat.
p0362[0...n]	Caratteristica di saturazione motore, flusso 1 / Sat.flusso 1 mot
p0363[0...n]	Caratteristica di saturazione motore, flusso 2 / Sat.flusso 2 mot
p0364[0...n]	Caratteristica di saturazione motore, flusso 3 / Sat.flusso 3 mot
p0365[0...n]	Caratteristica di saturazione motore, flusso 4 / Sat.flusso 4 mot
p0366[0...n]	Caratteristica di saturazione motore, I_mag 1 / Sat.I mag 1 mot
p0367[0...n]	Caratteristica di saturazione motore, I_mag 2 / Sat.I mag 2 mot
p0368[0...n]	Caratteristica di saturazione motore, I_mag 3 / Sat.I mag 3 mot
p0369[0...n]	Caratteristica di saturazione motore, I_mag 4 / Sat.I mag 4 mot
r0370[0...n]	Resistenza dello statore del motore a freddo / R stat. mot.freddo
r0372[0...n]	Resistenza cavo / Resist. cavi mot.
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
r0375[0...n]	Resistenza smorzatore motore asse q / R_mot smorz. q
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
r0378[0...n]	Induttanza statore motore asse d / Ind.stat.mot. d
r0380[0...n]	Induttanza smorzatore motore asse d / L_smorz mot asse d
r0381[0...n]	Induttanza smorzatore motore asse q / L_smorz mot asse q
r0382[0...n]	Induttanza principale motore trasformata/Lh asse d saturata / Mot L_H tr/Lhd tot
r0383[0...n]	Induttanza principale motore asse q saturata / L_princ mot q sat.
r0384[0...n]	Costante tempo rotore motore/costante tempo smorzatore asse d / Mot T_rotore/T_Dd
r0385[0...n]	Costante di tempo smorzatore motore asse q / T_Dq mot
r0386[0...n]	Costante di tempo di dispersione dello statore del motore / Disp.stat.T mot
r0387[0...n]	Costante di tempo di dispersione dello statore del motore asse q / T_Sdisp mot/T_Sq
p0389[0...n]	Corrente rotorica a vuoto nominale dell'eccitatrice / I_vuoto nom. ecc.
p0390[0...n]	Corrente nominale dell'eccitatrice / I_nominale eccit.
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

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p0393[0...n]	Adattamento del regolatore di corrente, guadagno P, scalatura / I_adatt Kp scal.
r0395[0...n]	Resistenza statore attuale / Statore R att
r0396[0...n]	Resistenza rotore attuale / Rotore R att
p0398[0...n]	Angolo disaccoppiam. magnetico (saturazione incrociata) coeff. 1 / Disacc. magn. C1
p0399[0...n]	Angolo disaccoppiam. magnetico (saturazione incrociata) coeff. 3 / Disacc. magn. C3
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
p0610[0...n]	Reazione sovratemperatura motore / Reaz. temp.mot
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
p0621[0...n]	Identificazione resistenza dello statore dopo reinserzione / Ident_res riavvio
p0622[0...n]	Tempo eccit. motore per ident. resist. statorica dopo reinserz. / t_eccit it_Rs
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
p0634[0...n]	Flusso trasversale, costante di flusso non saturata / PSIQ KPSI UNSAT
p0635[0...n]	Flusso trasversale, costante di corrente trasvers. non saturata / PSIQ KIQ UNSAT
p0636[0...n]	Flusso trasversale, costante di corrente assiale non saturata / PSIQ KID UNSAT
p0637[0...n]	Flusso trasversale, gradiente di flusso saturato / PSIQ Grad SAT
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
p0652[0...n]	Resistenza statore motore, scalatura / R_stat mot. scal.
p0653[0...n]	Induttanza di dispersione statore del motore, scalatura / Ind.disp.stat.scal
p0655[0...n]	Induttanza principale motore asse q saturata, scalatura / Ind.pr.mot.d sa.sc
p0656[0...n]	Induttanza principale motore asse q saturata, scalatura / Ind.pr.mot.q sa.sc
p0657[0...n]	Induttanza smorzatore motore asse d, scalatura / L_smorz_d mot scal
p0658[0...n]	Induttanza smorzatore motore asse q, scalatura / L_smorz_q mot scal
p0659[0...n]	Resistenza smorzatore motore asse d, scalatura / R_smorz_d mot scal
p0660[0...n]	Resistenza smorzatore motore asse q, scalatura / R_smorz_q mot scal
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
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

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

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
p1980[0...n]	Metodo PolID / Metodo PolID
p1982[0...n]	Selezione PolID / Selezione PolID
p1991[0...n]	Commutazione motore, correzione angolo di commutazione / Corr. angolo comm.
p1999[0...n]	Compensaz. offset angolo commutaz. e PolID, scalatura / Off ang comm scal
p4610[0...n]	Tipo di sensore temperatura motore 1 MDS / Tipo sens.temp1MDS
p4611[0...n]	Tipo di sensore temperatura motore 2 MDS / Tipo sens.temp2MDS
p4612[0...n]	Tipo di sensore temperatura motore 3 MDS / Tipo sens.temp3MDS
p4613[0...n]	Tipo di sensore temperatura motore 4 MDS / Tipo sens.temp4MDS

1.3.5 Parametri per set di dati della parte di potenza (Power unit Data Set, PDS)

La lista seguente contiene i parametri che dipendono dai set di dati della parte di potenza.

Product: SINAMICS G130/G150, Version: 4402100, Language: ita, Type: PDS

p0121[0...n]	Parte di potenza, numero di componente / Nr. comp. LT
p0124[0...n]	Parte di potenza, riconoscimento tramite LED / Ric. LED LT
p0125[0...n]	Attivare/disattivare componente parte di potenza / Att/dis.comp.PP
r0126[0...n]	Componente della parte di potenza attivo/inattivo / Comp.PP att/in
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
p0895[0...n]	BI: Attivare/disattivare componente parte di potenza / Att/dis.comp.PP
p3901[0...n]	Parte di potenza, calibrazione offset Vdc EEPROM / LT EEPROM Vdc_Offs
p7001[0...n]	Circuito parallelo, abilitazione parti di potenza / Abilit. parte pot.
r7002[0...n]	Circuito parallelo, stato parti di potenza / Stato parti pot.
r7020[0...n]	CO: Circuito parallelo, scostamento di corrente nella fase U / Fase U scost corr
r7021[0...n]	CO: Circuito parallelo, scostamento di corrente nella fase V / Fase V scost corr
r7022[0...n]	CO: Circuito parallelo, scostamento di corrente nella fase W / Fase W scost corr
r7030[0...n]	CO: Circuito parallelo, scostamento tensione circuito intermedio / Scostamento Vdc
p7040[0...n]	Circuito parallelo, tempo di interdizione della valvola fase U / Comp t_bloc U
p7042[0...n]	Circuito parallelo, correzione tempo interdizione valvola fase U / Comp t_bloc V
p7044[0...n]	Circuito parallelo, correzione tempo interdizione valvola fase W / Comp t_bloc W
r7050[0...n]	Circuito parallelo, corrente circolare fase U / Corr.circ. fase U
r7051[0...n]	Circuito parallelo, corrente circolare fase V / Corr.circ. fase V
r7052[0...n]	Circuito parallelo, corrente circolare fase W / Corr.circ. fase W
r7200[0...n]	Circuito parallelo, parte di potenza sovraccarico I2T / Sovr.parte pot.I2T
r7201[0...n]	CO: Circuito parallelo, parte di potenza temperature max.invertitore / Temp max inv. p_p.
r7202[0...n]	Circuito parallelo, parte di potenza temperature max. str.sbarr. / Temp max stra. p_p
r7203[0...n]	Circuito parallelo, parte di potenza temper. max. raddrizzatore / Temp max rad. p_p.
r7204[0...n]	Circuito parallelo, parte di potenza temperature aria ingresso / Temp aria p_p
r7205[0...n]	Circuito parallelo, parte di potenza temperatura elettronica / Temp elettr. p_p
r7206[0...n]	Circuito parallelo, parte di potenza temperature invertitore 1 / Temp invert. 1 p_p
r7207[0...n]	Circuito parallelo, parte di potenza temperature invertitore 2 / Temp invert. 2 p_p

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

r7208[0...n]	Circuito parallelo, parte di potenza temperature invertitore 3 / Temp invert. 3 p_p
r7209[0...n]	Circuito parallelo, parte di potenza temperature invertitore 4 / Temp invert. 4 p_p
r7210[0...n]	Circuito parallelo, parte di potenza temperature invertitore 5 / Temp invert. 5 p_p
r7211[0...n]	Circuito parallelo, parte di potenza temperature invertitore 6 / Temp invert. 6 p_p
r7212[0...n]	Circuito parallelo, parte di potenza temperature raddrizzatore 1 / Temp raddr. 1 p_p
r7213[0...n]	Circuito parallelo, parte di potenza temperature raddrizzatore 2 / Temp raddr. 2 p_p
r7214[0...n]	Circuito parallelo, parte di potenza temperature strato sbarr. 1 / Temp str. sb1 p_p
r7215[0...n]	Circuito parallelo, parte di potenza temperature strato sbarr. 2 / Temp str. sb2 p_p
r7216[0...n]	Circuito parallelo, parte di potenza temperature strato sbarr. 3 / Temp str. sb3 p_p
r7217[0...n]	Circuito parallelo, parte di potenza temperature strato sbarr. 4 / Temp str. sb4 p_p
r7218[0...n]	Circuito parallelo, parte di potenza temperature strato sbarr. 5 / Temp str. sb5 p_p
r7219[0...n]	Circuito parallelo, parte di potenza temperature strato sbarr. 6 / Temp str. sb6 p_p
r7220[0...n]	CO: Circuito parallelo, azionamento corrente di uscita massima / Max. usc_I azion.
r7222[0...n]	CO: Circuito parallelo, valore attuale di corrente / Entità att. I
r7223[0...n]	CO: Circuito parallelo, valore attuale corrente di fase per fase U / I_fase U val.att
r7224[0...n]	CO: Circuito parallelo, valore attuale corrente di fase per fase V / I_fase V val.att
r7225[0...n]	CO: Circuito parallelo, valore attuale corrente di fase per fase W / I_fase W val.att
r7226[0...n]	CO: Circuito parallelo, valore attuale corrente di fase U offset / I_fase U offset
r7227[0...n]	CO: Circuito parallelo, valore attuale corrente di fase V offset / I_fase V offset
r7228[0...n]	CO: Circuito parallelo, valore attuale corrente di fase W offset / I_fase W offset
r7229[0...n]	CO: Circuito parallelo, valore attuale corrente fase somma U, V, W / I_fase somma UVW
r7230[0...n]	CO: Circuito parallelo, valore attuale tensione circuito intermedio / Vdc_att.
r7231[0...n]	CO: Circuito parallelo, valore attuale tensione di fase per fase U / U_fase U val.att.
r7232[0...n]	CO: Circuito parallelo, valore attuale tensione di fase per fase V / U_fase V val. att.
r7233[0...n]	CO: Circuito parallelo, valore attuale tensione di fase per fase W / U_fase W val.att.
r7240[0...n]	Circuito parallelo, parola di stato 1 unità di comando / Unità comando ZSW1

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Schemi logici 2

Sommario

2.1	Sommario	2-944
2.2	Spiegazioni relative agli schemi logici	2-951
2.3	Panoramiche	2-956
2.4	Morsetti di ingresso/uscita CU320-2	2-970
2.6	PROFIdrive	2-979
2.7	Parole di comando/stato interne	2-1018
2.8	Controllo sequenziale	2-1031
2.9	Comando freni	2-1034
2.10	Safety Integrated	2-1039
2.11	Canale del valore di riferimento	2-1059
2.12	Valutazione encoder	2-1068
2.13	Regolazione vettoriale	2-1071
2.14	Funzioni tecnologiche	2-1094
2.15	Regolatore PID	2-1100
2.16	Segnali e funzioni di sorveglianza	2-1106
2.17	Diagnostica	2-1114
2.18	Set di dati	2-1120
2.20	Terminal Board 30 (TB30)	2-1133
2.21	Communication Board CAN10 (CBC10)	2-1138
2.22	Terminal Module 31 (TM31)	2-1145
2.23	Voltage Sensing Module (VSM)	2-1156
2.24	Basic Operator Panel 20 (BOP20)	2-1160

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

2.1 Sommario

2.2 Spiegazioni relative agli schemi logici 2-951
1020 – Spiegazione dei simboli (parte 1) 2-952
1021 – Spiegazione dei simboli (parte 2) 2-953
1022 – Spiegazione dei simboli (parte 3) 2-954
1030 – Uso della tecnica BICO 2-955

2.3 Panoramiche 2-956
1510 – Morsetti di ingresso/uscita CU320-2 2-957
1520 – PROFIdrive 2-958
1530 – Parole di comando/stato interne, set di dati 2-959
1550 – Canale del valore di riferimento 2-960
1680 – Regolazione vettoriale Valutazioni encoder (posizione, velocità, temperatura) . 2-961
1690 – Regolazione vettoriale Controllo V/f 2-962
1700 – Regolazione vettoriale, regolazione del numero di giri e formazione dei limiti di coppia 2-963
1710 – Regolazione vettoriale, regolazione di corrente 2-964
1750 – Sorveglianze, anomalie, avvisi 2-965
1773 – Basic Infeed 2-966
1790 – Terminal Board 30 (TB30) 2-967
1840 – Terminal Module 31 (TM31) 2-968
1850 – Terminal Module 54F (TM54F) 2-969

2.4 Morsetti di ingresso/uscita CU320-2 2-970
2120 – Ingressi digitali con separazione del potenziale (DI 0 … DI 3, DI 16, DI 17) . . . 2-971
2121 – Ingressi digitali con separazione del potenziale (DI 4 … DI 7, DI 20, DI 21) . . . 2-972
2130 – Ingressi e uscite digitali bidirezionali (DI/DO 8 ... DI/DO 9) 2-973
2131 – Ingressi e uscite digitali bidirezionali (DI/DO 10 ... DI/DO 11) 2-974
2132 – Ingressi e uscite digitali bidirezionali (DI/DO 12 ... DI/DO 13) 2-975
2133 – Ingressi e uscite digitali bidirezionali (DI/DO 14 ... DI/DO 15) 2-976

2.4 Morsetti di ingresso/uscita CU320-2 2-970
2211 – Trasferimento dati 2-978

2.6 PROFIdrive 2-979
2410 – PROFIBUS (PB) / PROFINET (PN), indirizzi e diagnostica 2-981
2420 – Telegrammi standard e dati di processo 2-982

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

2422 – Telegrammi specifici del costruttore e dati di processo 1 2-983
2423 – Telegrammi specifici del costruttore e dati di processo 2 2-984
2424 – Telegrammi specifici del costruttore/liberi e dati di processo 2-985
2425 – STW1_BM Parola di comando settore Metallo Interconnessione 2-986
2426 – STW2_BM Parola di comando settore Metallo Interconnessione 2-987
2427 – E_STW1_BM Parola di comando alimentazione settore Metallo Interconnessione 2-988
2428 – ZSW1_BM Parola di stato settore Metallo Interconnessione 2-989
2429 – ZSW2_BM Parola di stato settore Metallo Interconnessione 2-990
2430 – E_ZSW1_BM Parola di stato alimentazione settore Metallo Interconnessione 2-991
2439 – Segnali di ricezione PZD Interconnessione specifica per profilo 2-992
2440 – Segnali di ricezione PZD Interconnessione specifica del costruttore 2-993
2441 – Parola di comando STW1 Interconnessione (p2038 = 2) 2-994
2442 – Parola di comando STW1 Interconnessione (p2038 = 0) 2-995
2444 – Parola di comando STW2 Interconnessione (p2038 = 0) 2-996
2447 – Parola di comando E_STW1 Infeed Interconnessione 2-997
2449 – Segnali di trasmissione PZD Interconnessione specifica per profilo 2-998
2450 – Segnali di trasmissione PZD Interconnessione specifica del costruttore 2-999
2451 – Parola di stato ZSW1 Interconnessione (p2038 = 2) 2-1000
2452 – Parola di stato ZSW1 Interconnessione (p2038 = 0) 2-1001
2454 – Parola di stato ZSW2 Interconnessione (p2038 = 0) 2-1002
2457 – Parola di stato E_ZSW1 Infeed Interconnessione 2-1003
2468 – IF1 Telegramma di ricezione Interconnessione libera via BICO (p0922 = 999) 2-1004
2470 – IF1 Telegramma di invio Interconnessione libera via BICO (p0922 = 999) 2-1005
2472 – IF1 Interconnessione libera parole di stato 2-1006
2481 – IF1 Telegramma di ricezione Interconnessione libera via BICO (p0922 = 999) 2-1007
2483 – IF1 Telegramma di invio Interconnessione libera via BICO (p0922 = 999) 2-1008
2485 – IF2 Telegramma di ricezione Interconnessione libera via BICO (p0922 = 999) 2-1009
2487 – IF2 Telegramma di invio Interconnessione libera via BICO (p0922 = 999) 2-1010
2489 – IF2 Interconnessione libera parole di stato 2-1011
2491 – IF2 Telegramma di ricezione Interconnessione libera 2-1012
2493 – IF2 Telegramma di invio Interconnessione libera 2-1013
2495 – CU_STW Parola di comando 1 Interconnessione Control Unit 2-1014

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

2496 – CU_ZSW1 Parola di stato 1 Interconnessione Control Unit 2-1015
2497 – Interconnessione A_DIGITAL 2-1016
2498 – Interconnessione E_DIGITAL 2-1017

2.7 Parole di comando/stato interne 2-1018
2501 – Parola di comando, controllo sequenziale 2-1019
2503 – Parola di stato, controllo sequenziale 2-1020
2505 – Parola di comando canale del valore di riferimento 2-1021
2520 – Parola di comando regolatore di velocità 2-1022
2522 – Parola di stato regolatore di velocità 2-1023
2526 – Parola di stato regolazione 2-1024
2530 – Parola di stato regolazione di corrente 2-1025
2534 – Parola di stato sorveglianze 1 2-1026
2536 – Parola di stato sorveglianze 2 2-1027
2537 – Parola di stato sorveglianze 3 2-1028
2546 – Parola di comando anomalie/avvisi 2-1029
2548 – Parola di stato anomalie/avvisi 1 e 2 2-1030

2.8 Controllo sequenziale 2-1031
2610 – Unità di controllo 2-1032
2634 – Abilitazioni mancanti, attivazione contattore di rete, combinazione logica 2-1033

2.9 Comando freni 2-1034
2701 – Comando freni semplice (r0108.14 = 0) 2-1035
2704 – Comando freni esteso, riconoscimento di fermo (r0108.14 = 1) 2-1036
2707 – Comando freni esteso, apertura/chiusura del freno (r0108.14 = 1) 2-1037
2711 – Comando freni esteso, uscite di segnale (r0108.14 = 1) 2-1038

2.10 Safety Integrated 2-1039
2800 – Basic Functions, gestore dei parametri 2-1040
2802 – Basic Functions, sorveglianze e anomalie/avvisi 2-1041
2804 – Basic Functions, parole di stato 2-1042
2810 – Basic Functions, STO (Safe Torque Off), SS1 (Safe Stop 1) 2-1043
2814 – Basic Functions, SBC (Safe Brake Control), SBA (Safe Brake Adapter) 2-1044
2820 – Extended Functions, SLS (Safely-Limited Speed) 2-1045
2825 – Extended Functions, SS1, SS2, SOS, STOP B, C, D, F interno 2-1046
2840 – Extended Functions, parola di comando e parola di stato 2-1047

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

2846 – Extended Functions, gestore dei parametri 2-1048
2847 – Extended Functions, gestore dei parametri TM54F 2-1049
2848 – Extended Functions, configurazione TM54F, Test F-DI/F-DO 2-1050
2850 – Extended Functions, TM54F (F-DI 0 ... F-DI 4) 2-1051
2851 – Extended Functions, TM54F (F-DI 5 ... F-DI 9) 2-1052
2853 – Extended Functions, TM54F (F-DO 0 ... F-DO 3, DI 20 ... DI 23) 2-1053
2855 – Extended Functions, interfaccia di comando TM54F 2-1054
2856 – Extended Functions, selezione Safe State TM54F 2-1055
2857 – Extended Functions, assegnazione TM54F (F-DO 0 ... F-DO 3) 2-1056
2860 – Extended Functions, SSM (Safe Speed Monitor) 2-1057
2861 – Extended Functions, SDI (Safe Direction) 2-1058

2.11 Canale del valore di riferimento 2-1059
3010 – Valori di riferimento fissi del numero di giri 2-1060
3020 – Potenziometro motore 2-1061
3030 – Valore di riferimento principale/aggiuntivo, scala del valore di riferimento, JOG 2-1062
3040 – Limitazione di direzione e inversione di direzione 2-1063
3050 – Bande di arresto e limitazioni del numero di giri 2-1064
3060 – Generatore di rampa semplice 2-1065
3070 – Generatore di rampa esteso 2-1066
3080 – Selezione generatore di rampa, parola di stato, inseguimento 2-1067

2.12 Valutazione encoder 2-1068
4704 – Rilevamento del segnale grezzo 2-1069
4715 – Rilevam.valore attuale di giri e posizione dei poli dell'encoder motore ASM/SM (encoder 1) 2-1070

2.13 Regolazione vettoriale 2-1071
6030 – Valore di riferimento velocità, statica 2-1072
6031 – Simmetrizzazione di precomando modello di riferimento/accelerazione 2-1073
6040 – Regolatore di velocità con/senza encoder 2-1074
6050 – Adattamento Kp_n/Tn_n 2-1075
6060 – Valore di riferimento della coppia 2-1076
6220 – Regolatore Vdc_max e regolatore Vdc_min 2-1077
6300 – Caratteristica V/f e aumento di tensione 2-1078
6310 – Attenuazione della risonanza e compensazione dello scorrimento 2-1079

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

6320 – Regolatore Vdc_max e regolatore Vdc_min 2-1080
6490 – Configurazione regolazione numero di giri 2-1081
6491 – Configurazione regolazione di flusso 2-1082
6630 – Limite coppia superiore/inferiore 2-1083
6640 – Limiti di corrente/potenza/coppia 2-1084
6710 – Filtro valore di riferimento di corrente 2-1085
6714 – Regolatori Iq e Id 2-1086
6721 – Valore di riferimento Id (PEM, p0300 = 2) 2-1087
6722 – Caratteristica di deflussaggio del campo, valore di riferimento Id (ASM, p0300 = 1) 2-1088
6723 – Regolatore di deflussaggio, regolatore del flusso (ASM, p0300 = 1) 2-1089
6724 – Regolatore di deflussaggio (PEM, p0300 = 2) 2-1090
6730 – Interfaccia con il Motor Module (ASM, p0300 = 1) 2-1091
6731 – Interfaccia verso il Motor Module (PEM, p0300 = 2) 2-1092
6799 – Segnali di visualizzazione 2-1093

2.14 Funzioni tecnologiche 2-1094
7010 – Caratteristica di attrito 2-1095
7014 – Cortocircuito esterno dell'indotto (EASC, p0300 = 2xx o 4xx) 2-1096
7016 – Cortocircuito interno dell'indotto (IASC, p0300 = 2xx o 4xx) 2-1097
7017 – Freno in corrente continua (p0300 = 1xx) 2-1098
7020 – Sincronizzazione 2-1099

2.15 Regolatore PID 2-1100
7950 – Valori fissi, selezione binaria (r0108.16 = 1 e p2216 = 2) 2-1101
7951 – Valori fissi, selezione diretta (r0108.16 = 1 e p2216 = 1) 2-1102
7954 – Potenziometro motore (r0108.16 = 1) 2-1103
7958 – Regolazione (r0108.16 = 1) 2-1104
7960 – Regolatore tensione circuito intermedio (r0108.16 = 1) 2-1105

2.16 Segnali e funzioni di sorveglianza 2-1106
8010 – Segnalazioni del numero di giri 1 2-1107
8011 – Segnalazioni del numero di giri 2 2-1108
8012 – Segnalazioni relative alla coppia, motore bloccato/in stallo 2-1109
8013 – Sorveglianza del carico (r0108.17 = 1) 2-1110
8014 – Sorveglianza termica parte di potenza 2-1111

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

8016 – Sorveglianza termica motore 2-1112
8017 – Modello motore termico I2t (PEM, p0300 = 2xx) 2-1113

2.17 Diagnostica 2-1114
8060 – Buffer anomalie 2-1115
8065 – Buffer avvisi 2-1116
8070 – Parola di trigger per anomalie/avvisi (r2129) 2-1117
8075 – Configurazione di anomalie e avvisi 2-1118
8134 – Prese di misura 2-1119

2.18 Set di dati 2-1120
8560 – Set di dati di comando (Command Data Set, CDS) 2-1121
8565 – Set di dati azionamento (Drive Data Set, DDS) 2-1122
8570 – Set di dati encoder (Encoder Data Set, EDS) 2-1123
8575 – Set di dati del motore (Motor Data Set, MDS) 2-1124
8580 – Set di dati della parte di potenza (Power unit Data Set, PDS) 2-1125

2.18 Set di dati 2-1120
8720 – Parola di comando, controllo sequenziale, alimentatore 2-1127
8726 – Parola di stato, controllo sequenziale, alimentatore 2-1128
8732 – Unità di controllo 2-1129
8734 – Abilitazioni mancanti, attivazione contattore di rete 2-1130
8750 – Interfaccia con la parte di potenza Basic Infeed (segnali di controllo, valori attuali) 2-1131
8760 – Segnali e funzioni di sorveglianza (p3400.0 = 0) 2-1132

2.20 Terminal Board 30 (TB30) 2-1133
9100 – Ingressi digitali con separazione del potenziale (DI 0 ... DI 3) 2-1134
9102 – Uscite digitali con separazione del potenziale (DO 0 ... DO 3) 2-1135
9104 – Ingressi analogici (AI 0 ... AI 1) 2-1136
9106 – Uscite analogiche (AO 0 ... AO 1) 2-1137

2.21 Communication Board CAN10 (CBC10) 2-1138
9204 – Telegramma di ricezione PDO Mapping libero (p8744 = 2) 2-1139
9206 – Telegramma di ricezione Predefined Connection Set (p8744 = 1) 2-1140
9208 – Telegramma di invio PDO Mapping libero (p8744 = 2) 2-1141
9210 – Telegramma di invio Predefined Connection Set (p8744 = 1) 2-1142

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

9220 – Parola di comando CANopen 2-1143
9226 – Parola di stato CANopen 2-1144

2.22 Terminal Module 31 (TM31) 2-1145
9550 – Ingressi digitali con separazione del potenziale (DI 0 ... DI 3) 2-1146
9552 – Ingressi digitali con separazione del potenziale (DI 4 ... DI 7) 2-1147
9556 – Uscite relè digitali con separazione del potenziale (DO 0 ... DO 1) 2-1148
9560 – Ingressi e uscite digitali bidirezionali (DI/DO 8 ... DI/DO 9) 2-1149
9562 – Ingressi e uscite digitali bidirezionali (DI/DO 10 ... DI/DO 11) 2-1150
9566 – Ingresso analogico 0 (AI 0) 2-1151
9568 – Ingresso analogico 1 (AI 1) 2-1152
9572 – Uscite analogiche (AO 0 ... AO 1) 2-1153
9576 – Analisi della temperatura KTY/PTC 2-1154
9577 – Sorveglianza dei sensori KTY/PTC 2-1155

2.23 Voltage Sensing Module (VSM) 2-1156
9880 – Ingressi analogici (AI 0 ... AI 3) 2-1157
9886 – Analisi della temperatura 2-1158
9887 – Sorveglianza dei sensori KTY/PTC 2-1159

2.24 Basic Operator Panel 20 (BOP20) 2-1160
9912 – Interconnessione parola di comando 2-1161

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

2.2 Spiegazioni relative agli schemi logici

Schemi logici

1020 – Spiegazione dei simboli (parte 1)	2-952
1021 – Spiegazione dei simboli (parte 2)	2-953
1022 – Spiegazione dei simboli (parte 3)	2-954
1030 – Uso della tecnica BICO	2-955

© Siemens AG 2011 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)	Binektor input BI with factory setting (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	Konnektor-/Binektorausgang CO/BO

Cross references between diagrams

Symbol	Meaning
1 ... 8 (Signal path 1 Signal path 8)	The function diagrams are sub-divided into 8 signal paths in order to facilitate orientation.
Text → [aaaa.b]	Text = Unique signal designation aaaa = Signal goes to target diagram aaaa 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

To "function diagram name" [aaaa.b] = for binectors.

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] rotatry axis, for linear axis see list of parameters
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
pxxxx[Y] (ZZZ.ZZ µs)	Setting parameter with factory setting to select the time slice.
p0115[y] (Drive Object)	Time slice depending on the pre-setting p0112 of the drive object. "[y]" specifies the applicable index.
p0115[y] (Motor Modules)	Time slice depending on the rated pulse frequency of the motor module. "[y]" specifies the applicable index.
PROFIdrive sampling time	Presetting for IF1 in p2048. Presetting for IF2 in p8848. The bus clock applies to a clock synchronized operate to IF1 or IF2.
CAN bus sampling time	Presetting in p8848.
Background	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	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_51_eng.vsd	Function diagram	- 1020 -
Explanations for the function diagrams - Explanation of the symbols (Part 1)					10.08.10 V04.04.00	SINAMICS	

© Siemens AG 2011 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 %

p2902[0...14] (0.00) → p2902[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]

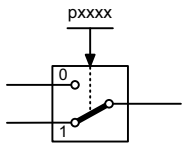
⋮

-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]

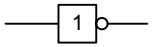
Switch symbol



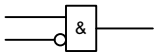
Simple changeover switch

The switch position is shown according to the factory setting
(in this case, switch position 1 in the default state on delivery).

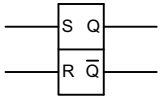
Symbols for logic functions



Logical inversion

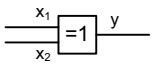


AND element with logical inversion of an input signal



R/S flip-flop

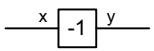
S = setting input
R = reset input
Q = non-inverted output
Q̄ = inverted output



Exclusiv-OR/XOR

$y = 1$ when $x_1 \neq x_2$ is.

Symbols for computational and closed-loop control functions

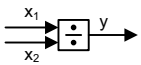


Sign reversal

$y = -x$

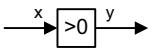
Absolute value generator

$y = |x|$



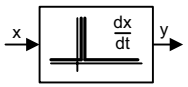
Divider

$y = \frac{x_1}{x_2}$



Comparator

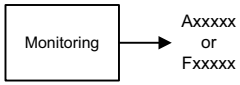
Output y = a logical "1", if the analog signal x > 0, i.e. is positive.



Differentiator

$y = \frac{dx}{dt}$

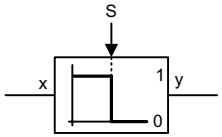
Symbol for monitoring



Monitoring

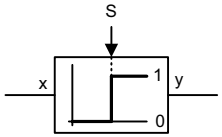
In the bottom right-hand corner of the diagram.

Symbols for computational and closed-loop control functions



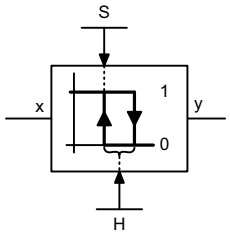
Threshold value switch 1/0

Outputs at y a logical "1" if x < S.



Threshold value switch 0/1

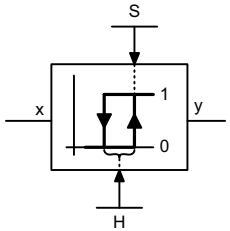
Outputs at y a logical "1" if x > S.



Threshold value 1/0 with hysteresis

Outputs a logical "1" at y if x < S.

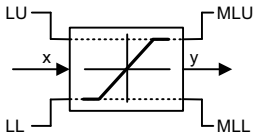
If x >= S + H then y returns to 0.



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)

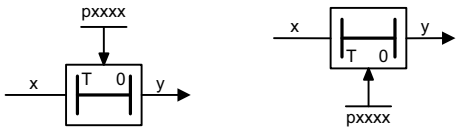
1	2	3	4	5	6	7	8
DO: All objects					fp_1021_51_eng.vsd	Function diagram	- 1021 -
Explanations for the function diagrams - Explanation of the symbols (Part 2)					01.07.08 V04.04.00	SINAMICS	

Figura 2-2 1021 – Spiegazione dei simboli (parte 2)

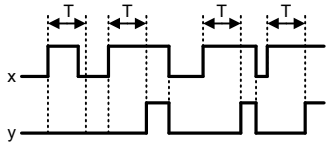
© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Figura 2-3 1022 – Spiegazione dei simboli (parte 3)

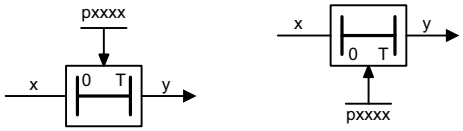
Switch-on delay



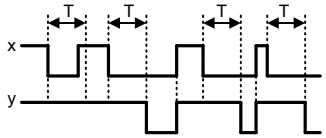
The digital signal x must have the value "1" without any interruption during the time T before output y changes to "1".



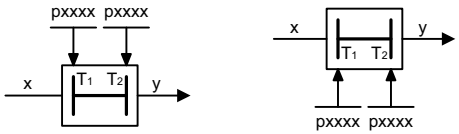
Switch-off delay



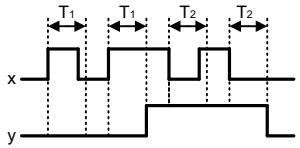
The digital signal x must have the value "0" without interruption during the time T before output y changes to "0".



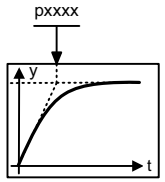
Delay (switch-on and switch-off)



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.



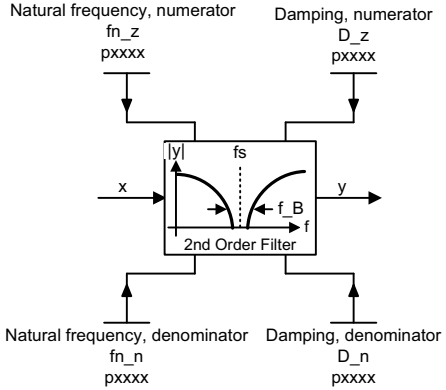
PT1 element



Delay element, first order.

pxxxx = time constant

2nd-order filter (bandstop/general filter)



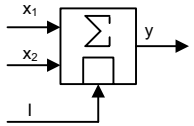
Used as bandstop filter - center frequency fs: $fn_z = fs$, $fn_n = fs$

- bandwidth f_B: $D_z = 0$, $D_n = \frac{f_B}{2 \cdot fs}$

Transfer function when used as general filter

$$H(s) = \frac{\left(\frac{s}{2\pi fn_z}\right)^2 + \frac{2 \cdot D_z}{2\pi fn_z} \cdot s + 1}{\left(\frac{s}{2\pi fn_n}\right)^2 + \frac{2 \cdot D_n}{2\pi fn_n} \cdot s + 1}$$

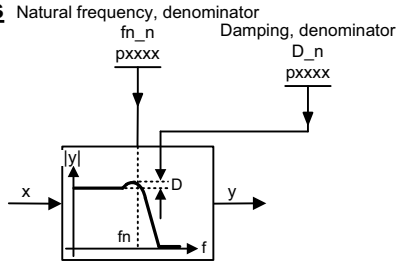
Analog adder can be activated



The following applies to I = 1 signal: $y = x_1 + x_2$

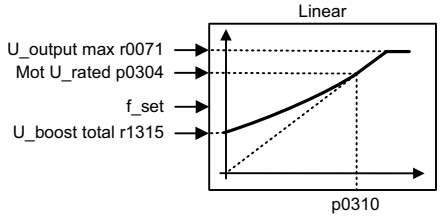
The following applies to I = 0 signal: $y = x_1$

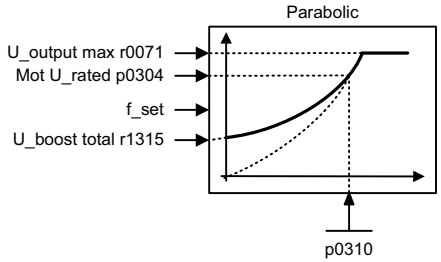
PT2 low pass

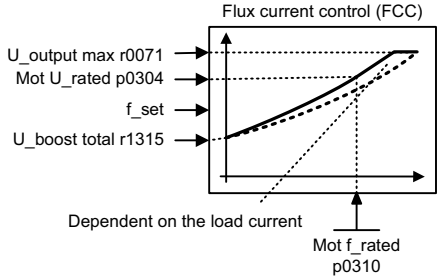


Transfer function

$$H(s) = \frac{1}{\left(\frac{s}{2\pi fn_n}\right)^2 + \frac{2 \cdot D_n}{2\pi fn_n} \cdot s + 1}$$







1	2	3	4	5	6	7	8
DO: All objects					fp_1022_51_eng.vsd	Function diagram	- 1022 -
Explanations for the function diagrams - Explanation of the symbols (Part 3)					22.11.10 V04.04.00	SINAMICS	

© Siemens AG 2011 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

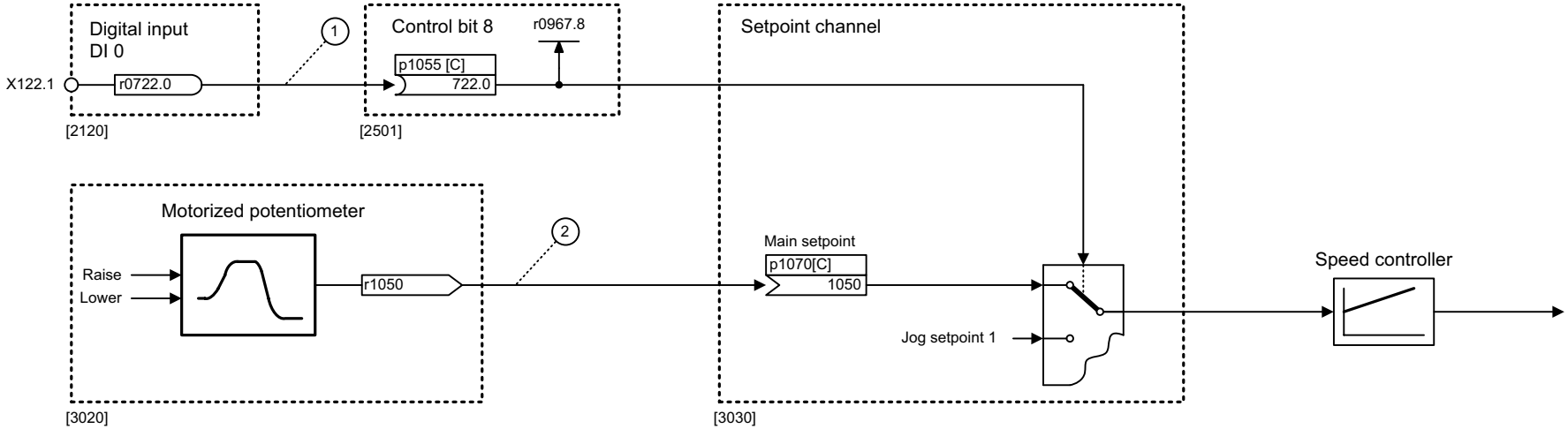
Connectors are "analog signals" that can be freely interconnected (e.g. percentage variables, speeds or torques).
Connectors are also "CO:" display parameters (CO = Connector Output).

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, X122.1 terminal) on the CU320.



Parameterizing steps:

1. p1055[0] = 722.0 — Terminal X122.1 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_51_eng.vsd	Function diagram	- 1030 -
Explanations for the function diagrams - Handling BICO technology					19.01.09 V04.04.00	SINAMICS	

Figura 2-4 1030 – Uso della tecnica BICO

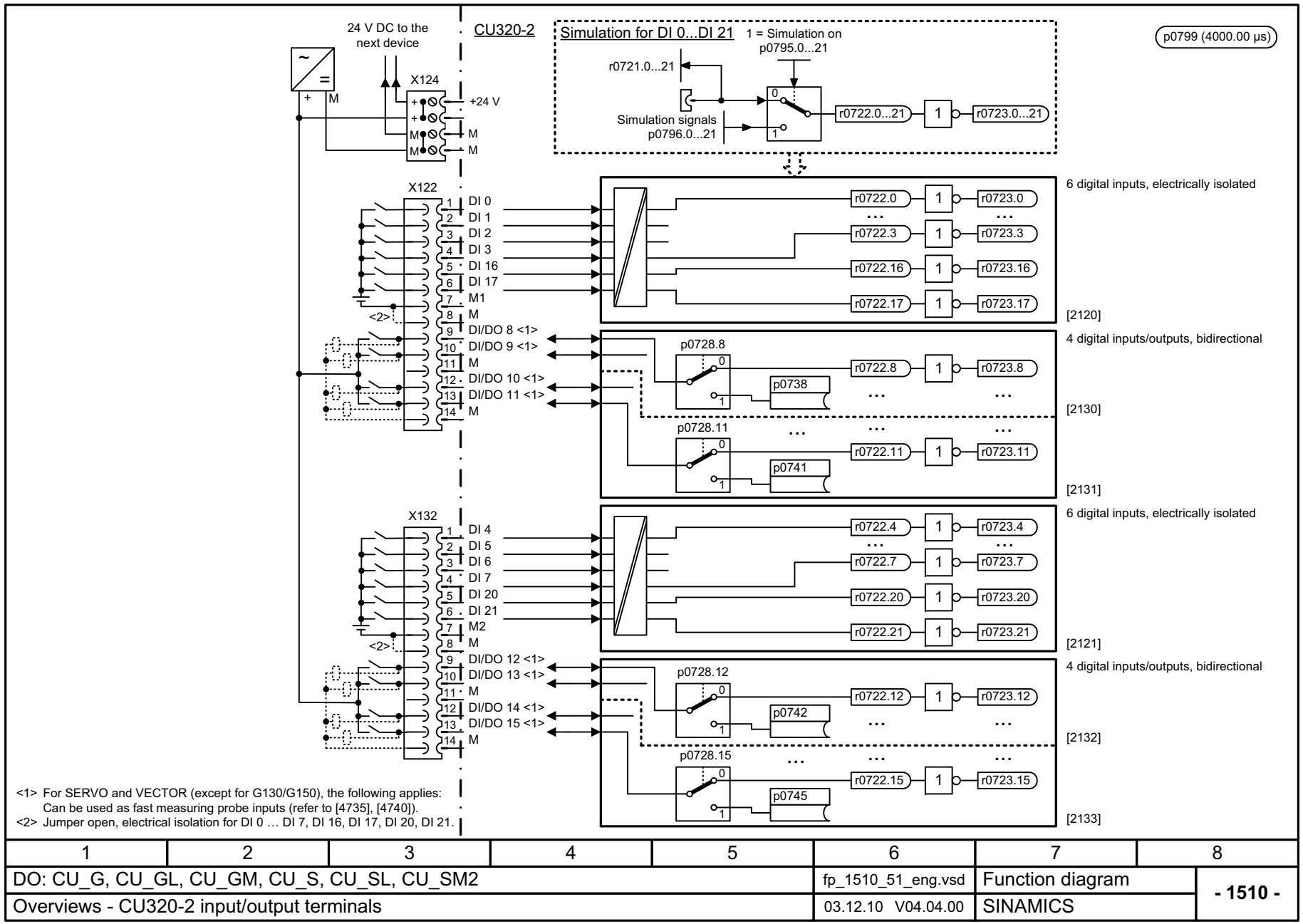
© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

2.3 Panoramiche

Schemi logici

1510 – Morsetti di ingresso/uscita CU320-2	2-957
1520 – PROFIdrive	2-958
1530 – Parole di comando/stato interne, set di dati	2-959
1550 – Canale del valore di riferimento	2-960
1680 – Regolazione vettoriale Valutazioni encoder (posizione, velocità, temperatura)	2-961
1690 – Regolazione vettoriale Controllo V/f	2-962
1700 – Regolazione vettoriale, regolazione del numero di giri e formazione dei limiti di coppia	2-963
1710 – Regolazione vettoriale, regolazione di corrente	2-964
1750 – Sorveglianze, anomalie, avvisi	2-965
1773 – Basic Infeed	2-966
1790 – Terminal Board 30 (TB30)	2-967
1840 – Terminal Module 31 (TM31)	2-968
1850 – Terminal Module 54F (TM54F)	2-969

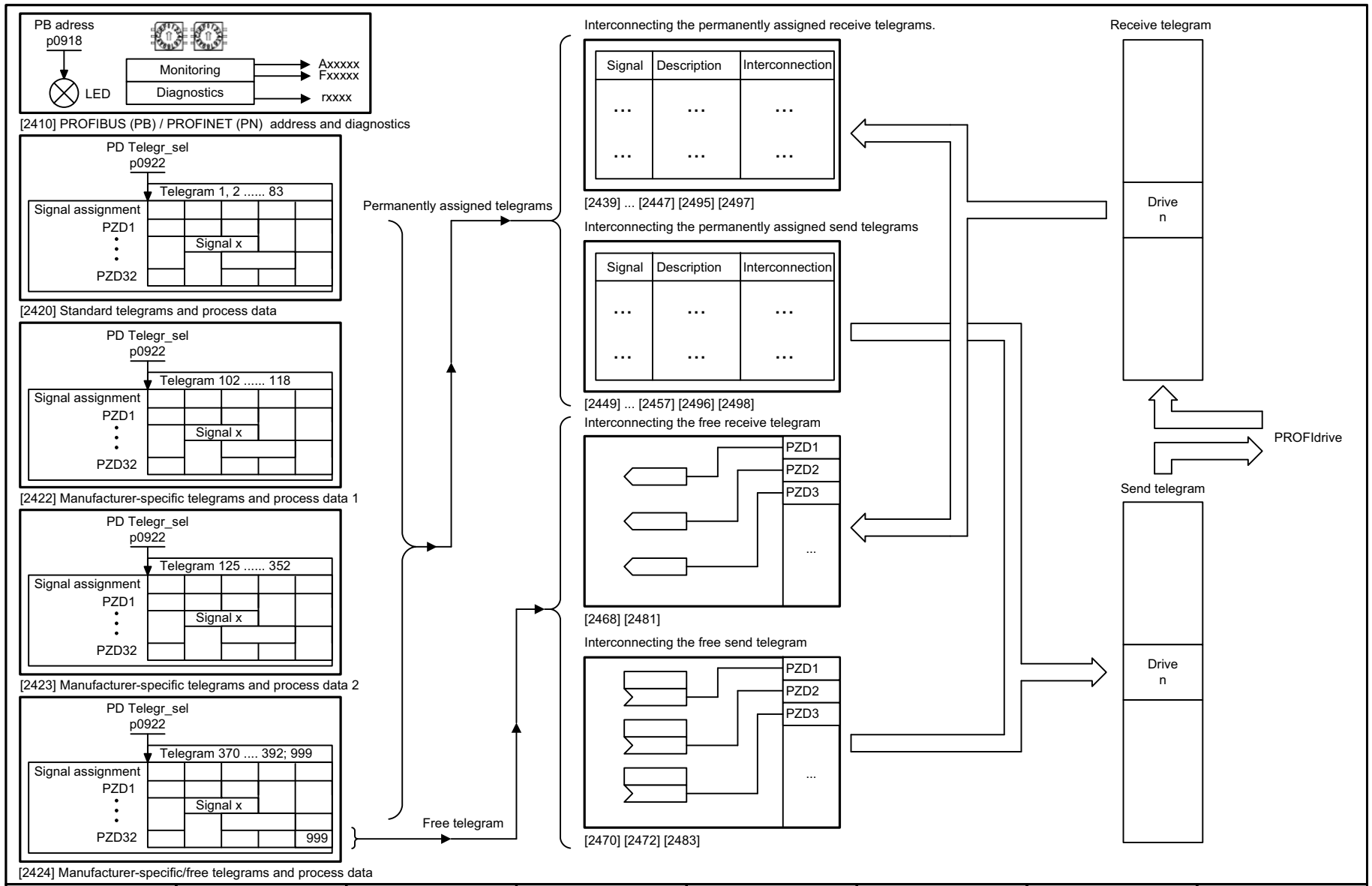
© Siemens AG 2011 All Rights Reserved



1	2	3	4	5	6	7	8
DO: CU_G, CU_GL, CU_GM, CU_S, CU_SL, CU_SM2					fp_1510_51_eng.vsd	Function diagram	- 1510 -
Overviews - CU320-2 input/output terminals					03.12.10 V04.04.00	SINAMICS	

Figura 2-5 1510 – Morsetti di ingresso/uscita CU320-2

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved



1	2	3	4	5	6	7	8
DO: All objects					fp_1520_54_eng.vsd	Function diagram	- 1520 -
Overviews - PROFIdrive					20.07.10 V04.04.00	S120/S150/G130/G150	

Figura 2-6 1520 – PROFIdrive

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

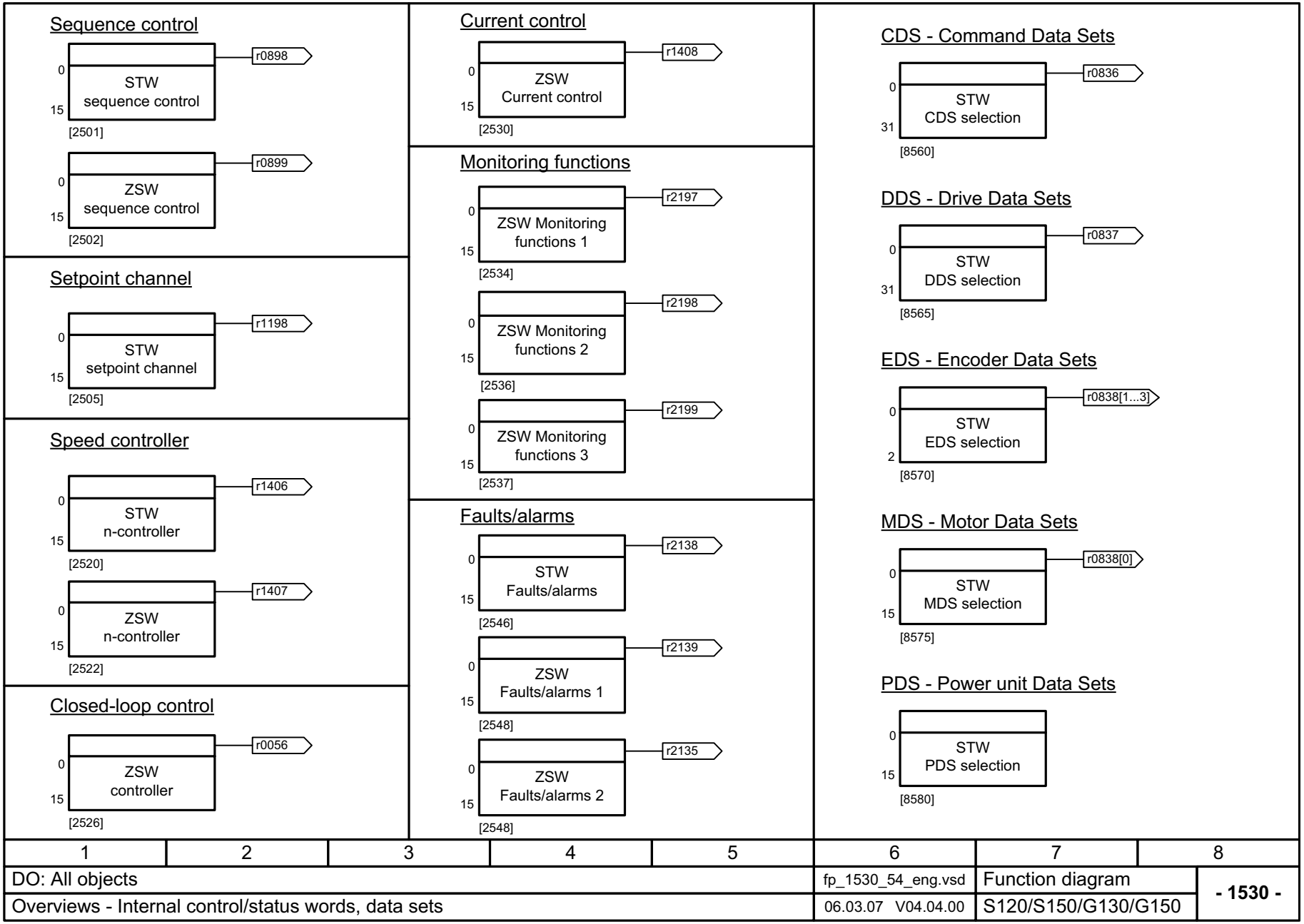
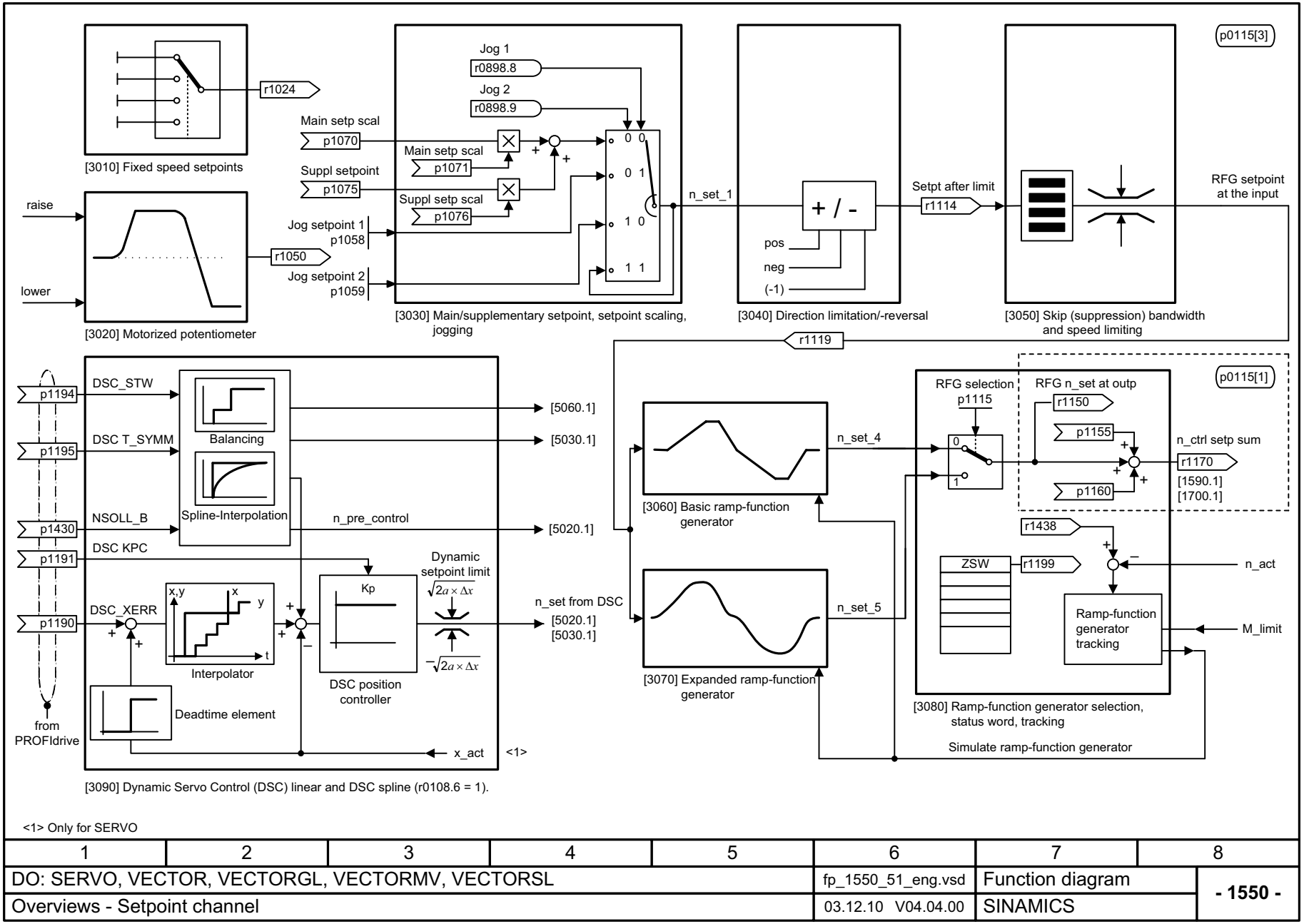


Figura 2-7 1530 – Parole di comando/stato interne, set di dati

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

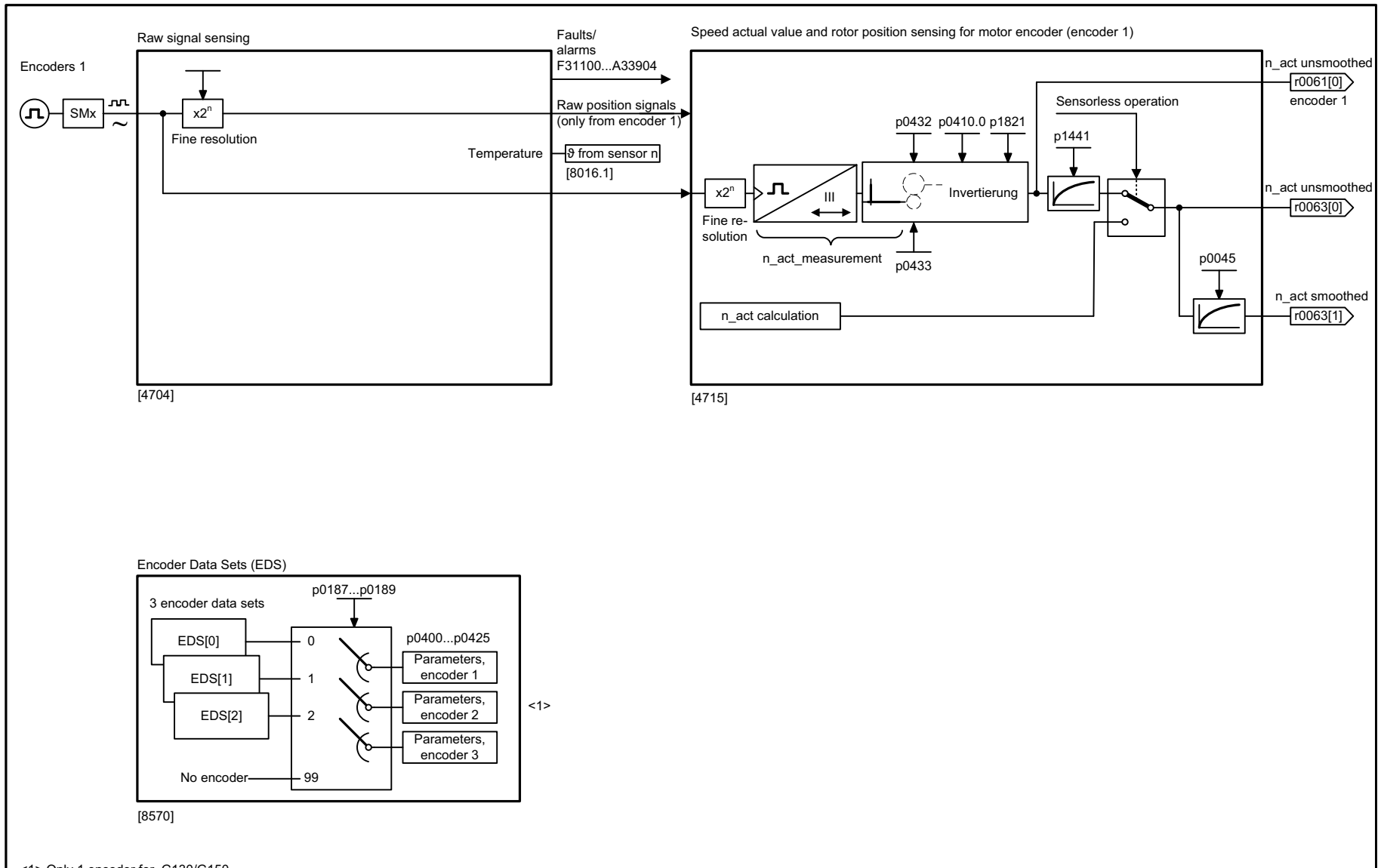


<1> Only for SERVO

1	2	3	4	5	6	7	8
DO: SERVO, VECTOR, VECTORGL, VECTORMV, VECTORSL					fp_1550_51_eng.vsd	Function diagram	- 1550 -
Overviews - Setpoint channel					03.12.10 V04.04.00	SINAMICS	

Figura 2-8 1550 – Canale del valore di riferimento

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

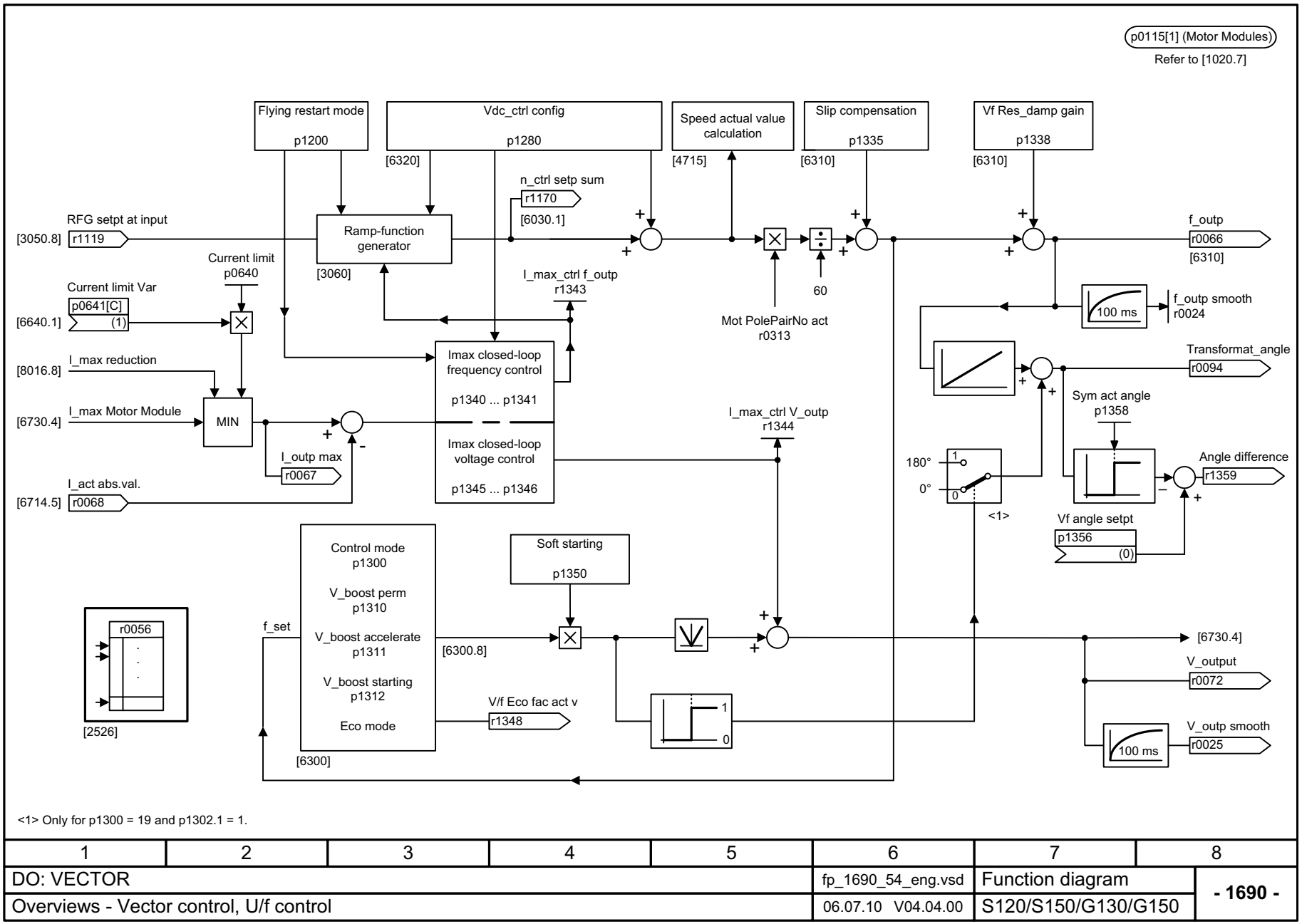


<1> Only 1 encoder for G130/G150.

1	2	3	4	5	6	7	8
DO: VECTOR					fp_1680_56_eng.vsd	Function diagram	- 1680 -
Overviews - Vector control, encoder evaluations (position, speed, temperature)					19.01.09 V04.04.00	SINAMICS G130/G150	

Figura 2-9 1680 – Regolazione vettoriale Valutazioni encoder (posizione, velocità, temperatura)

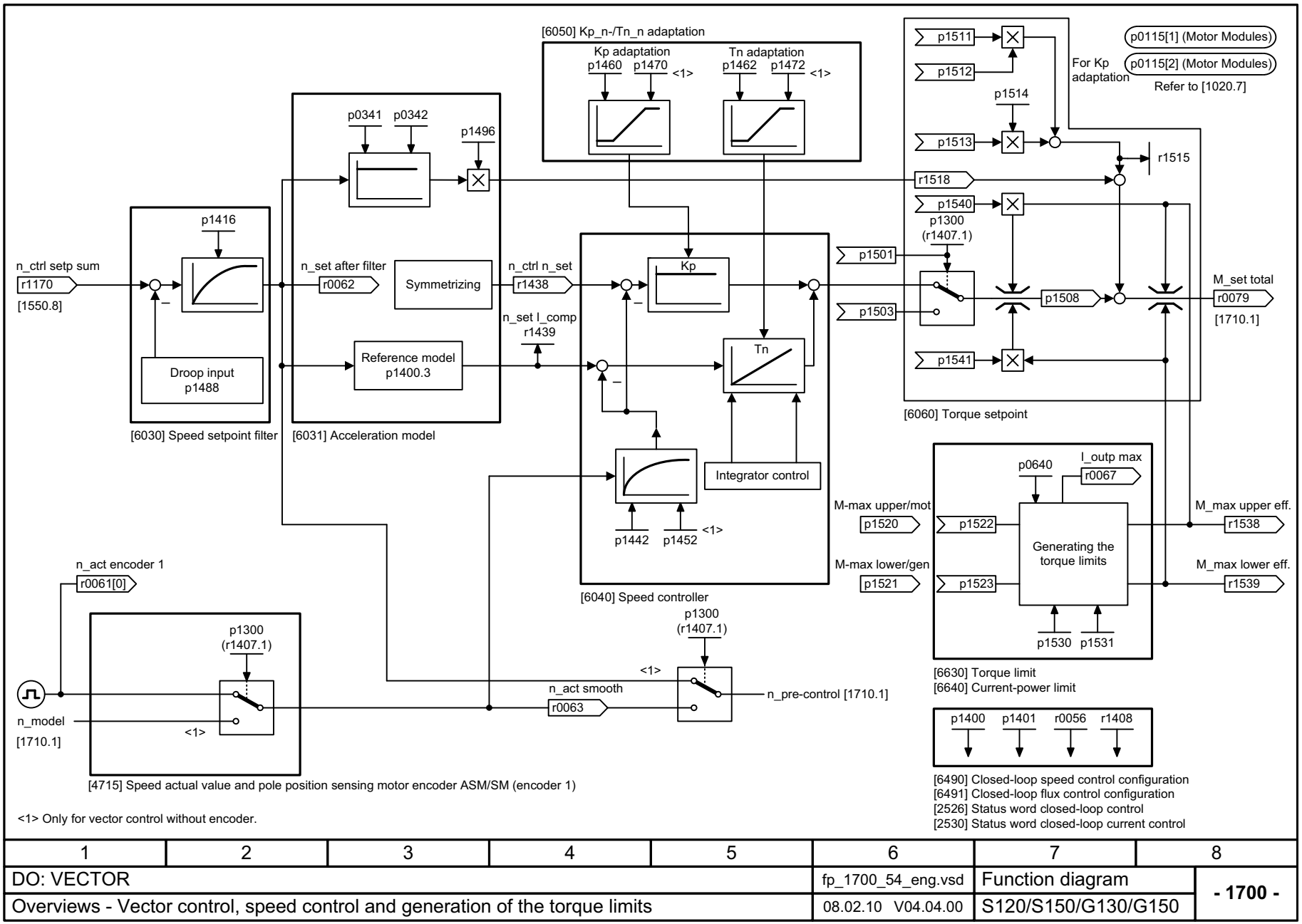
© Siemens AG 2011 All Rights Reserved



1	2	3	4	5	6	7	8
DO: VECTOR					fp_1690_54_eng.vsd	Function diagram	- 1690 -
Overviews - Vector control, U/f control					06.07.10 V04.04.00	S120/S150/G130/G150	

Figura 2-10 1690 – Regolazione vettoriale Controllo V/f

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved



1	2	3	4	5	6	7	8
DO: VECTOR					fp_1700_54_eng.vsd	Function diagram	- 1700 -
Overviews - Vector control, speed control and generation of the torque limits					08.02.10 V04.04.00	S120/S150/G130/G150	

Figura 2-11 1700 – Regolazione vettoriale, regolazione del numero di giri e formazione dei limiti di coppia

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

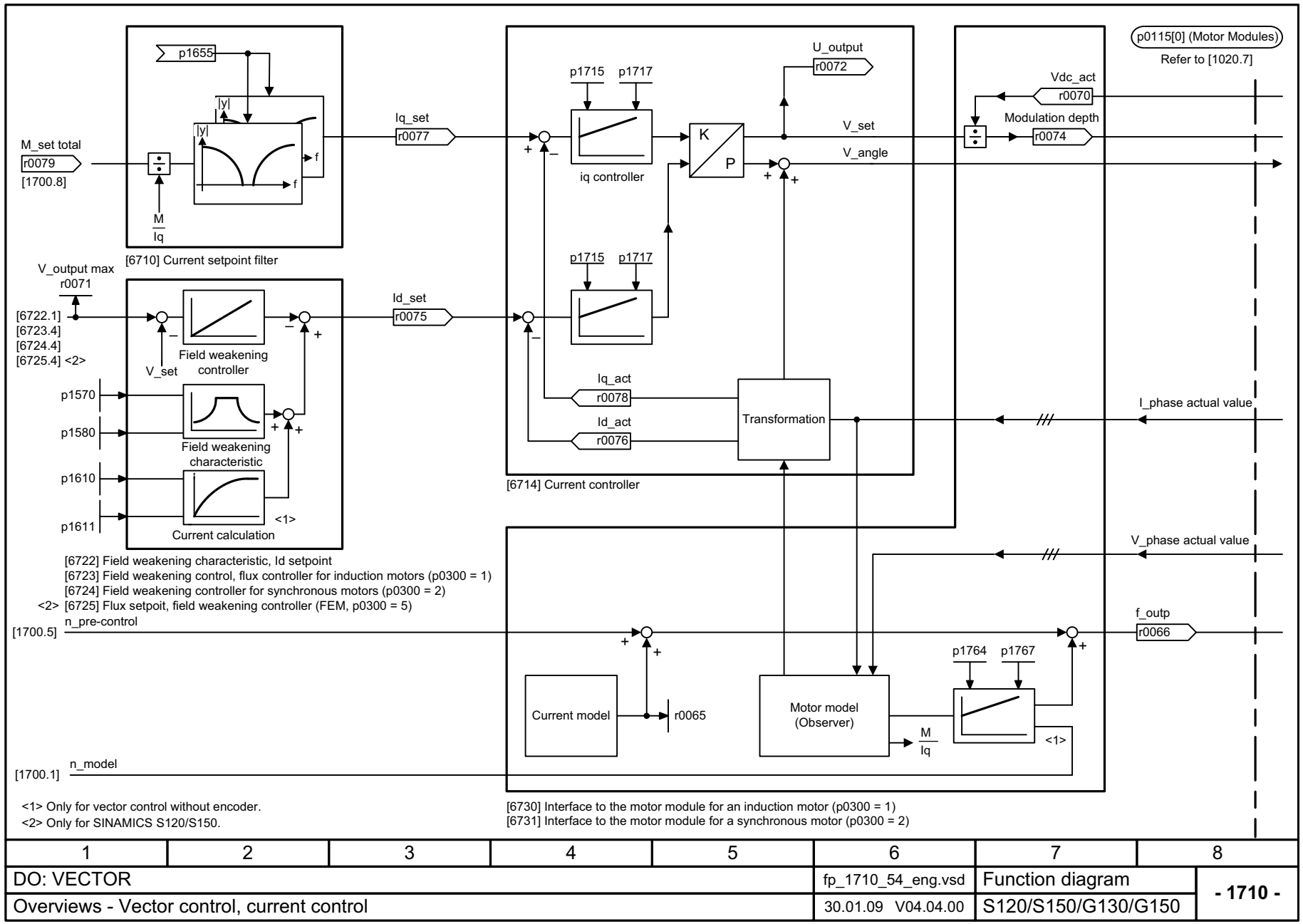
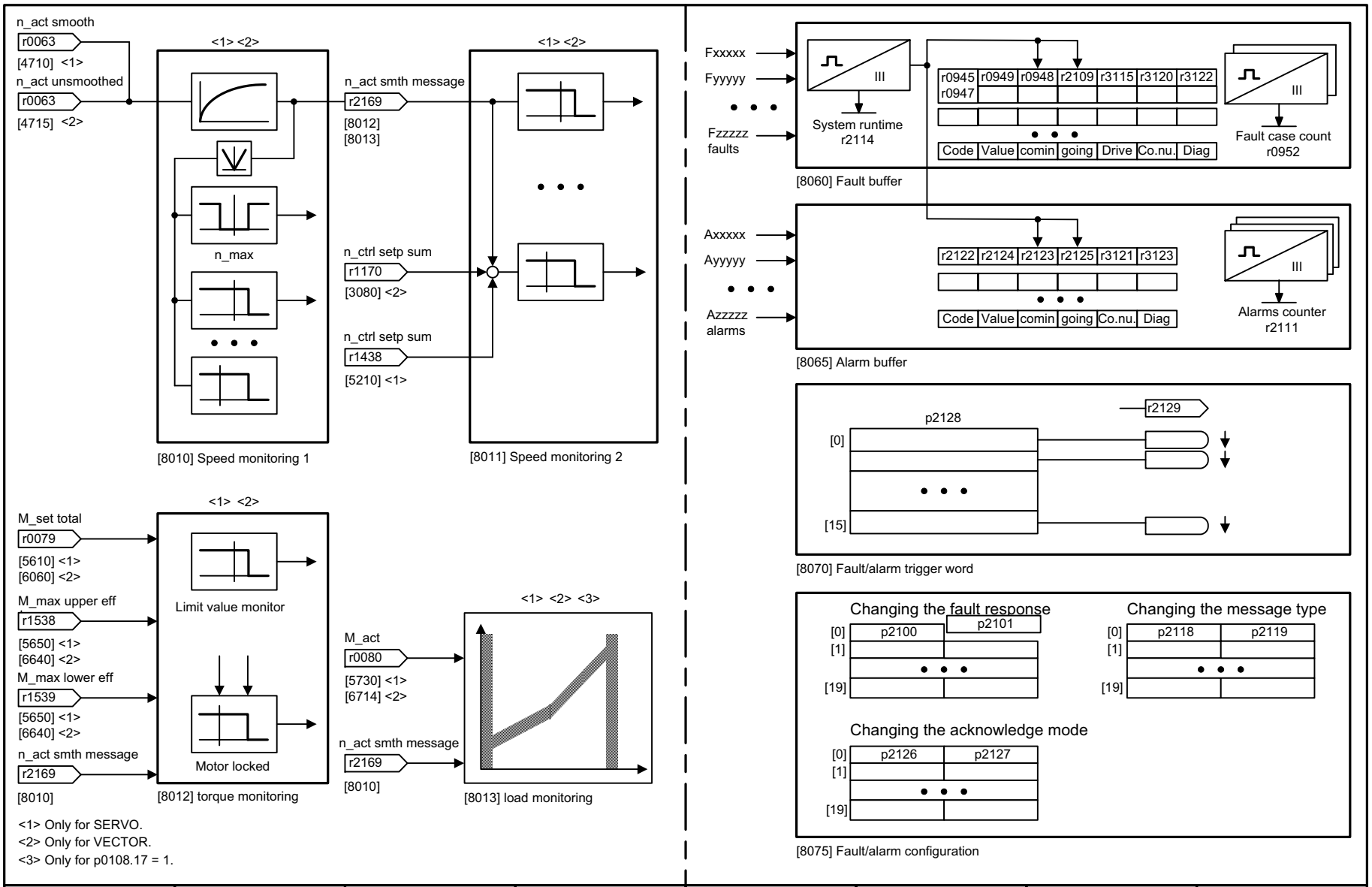


Figura 2-12 1710 – Regolazione vettoriale, regolazione di corrente

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved



1	2	3	4	5	6	7	8
DO: All objects					fp_1750_51_eng.vsd	Function diagram	- 1750 -
Overviews - Monitoring functions, faults, alarms					28.09.10 V04.04.00	SINAMICS	

Figura 2-13 1750 – Sorveglianze, anomalie, avvisi

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

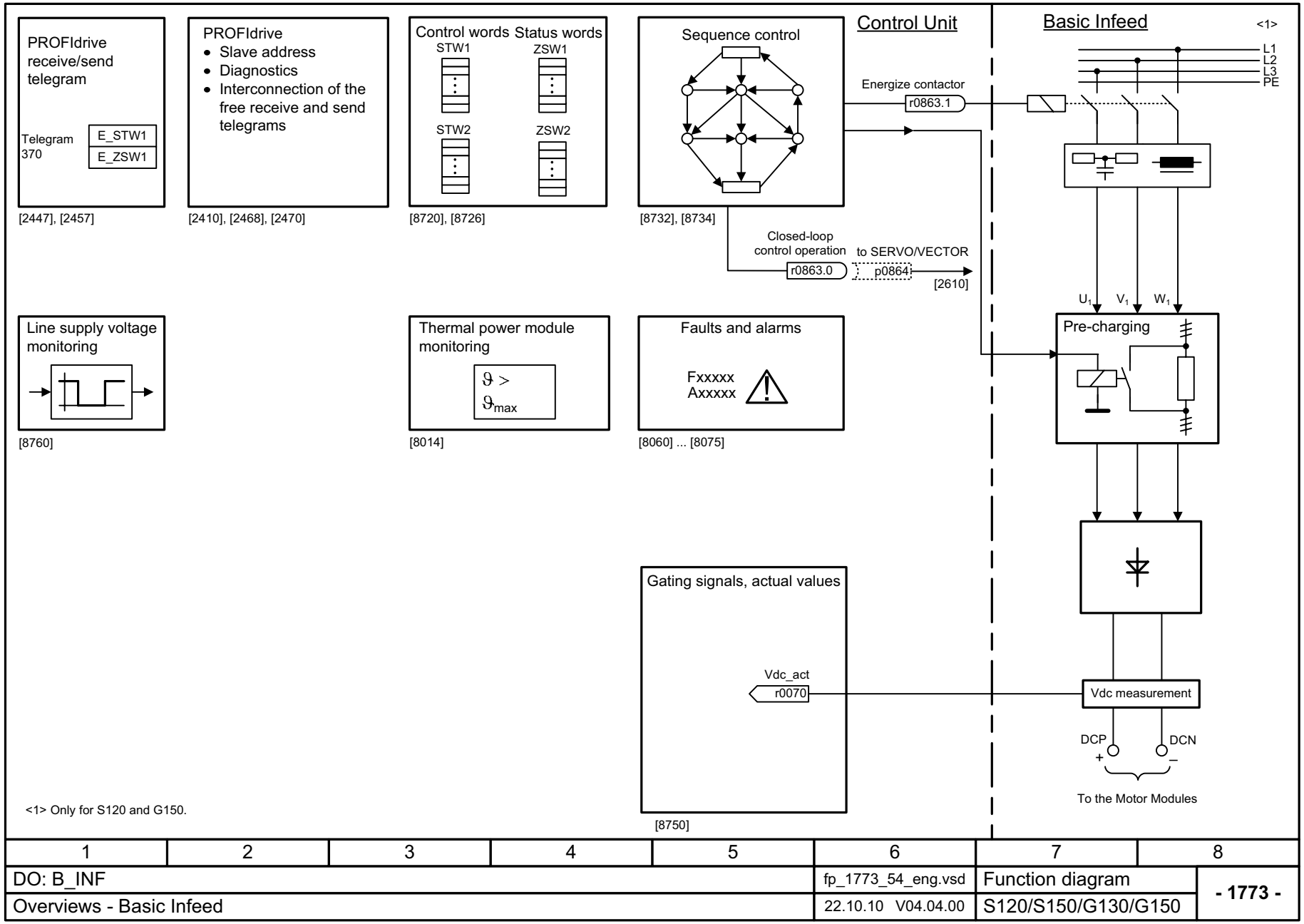
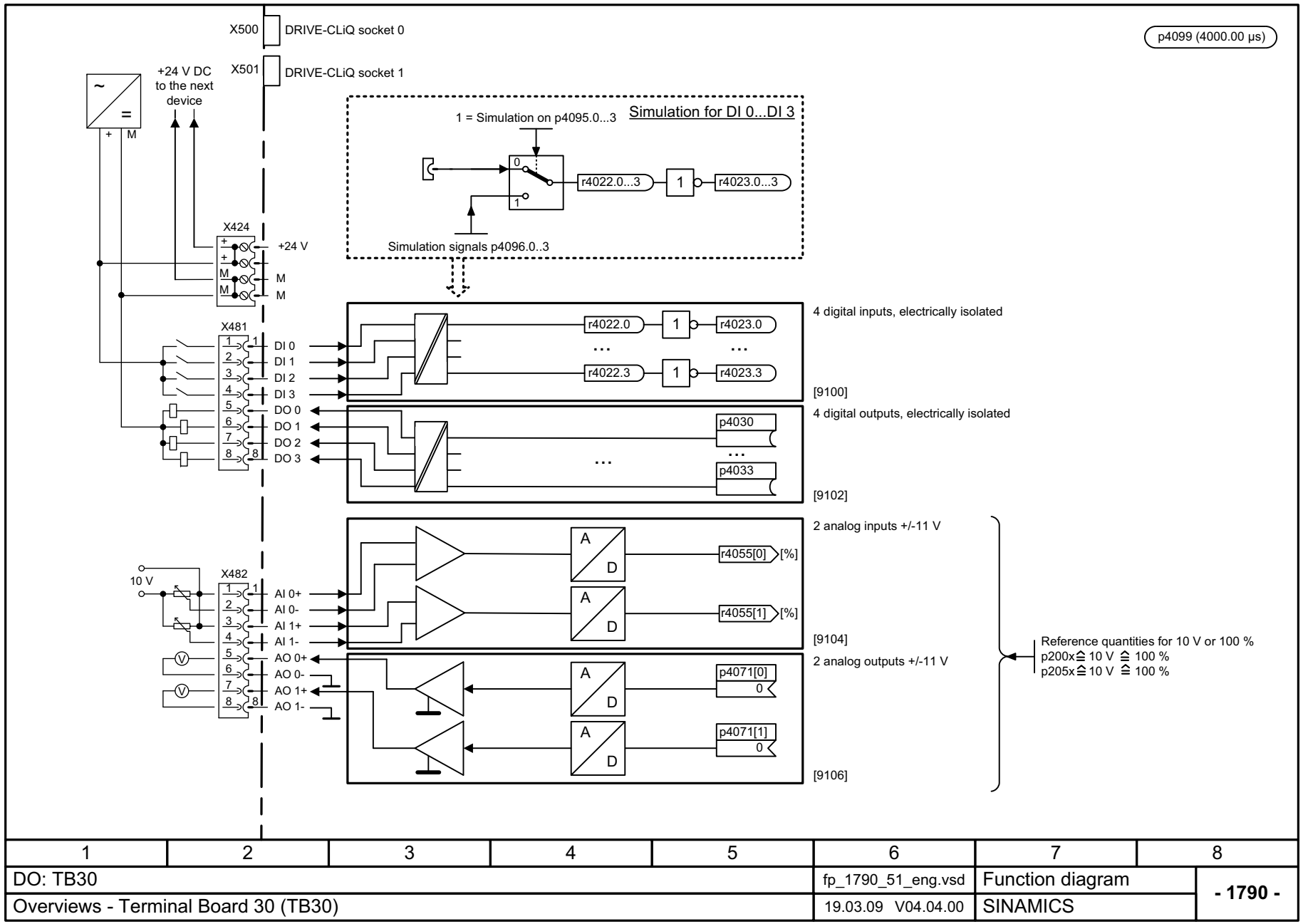


Figura 2-14 1773 – Basic Infeed

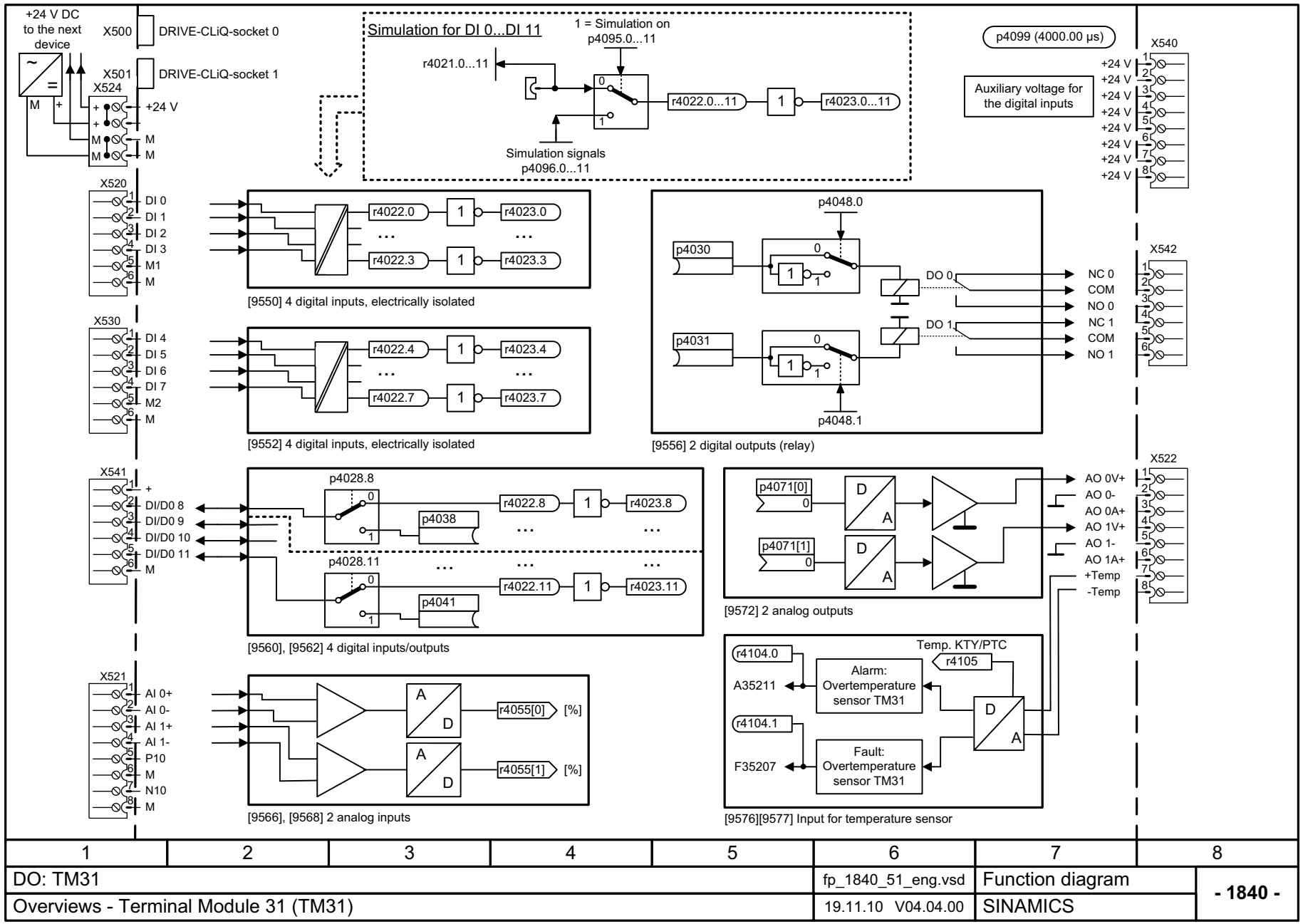
© Siemens AG 2011 All Rights Reserved



1	2	3	4	5	6	7	8
DO: TB30					fp_1790_51_eng.vsd	Function diagram	- 1790 -
Overviews - Terminal Board 30 (TB30)					19.03.09 V04.04.00	SINAMICS	

Figura 2-15 1790 – Terminal Board 30 (TB30)

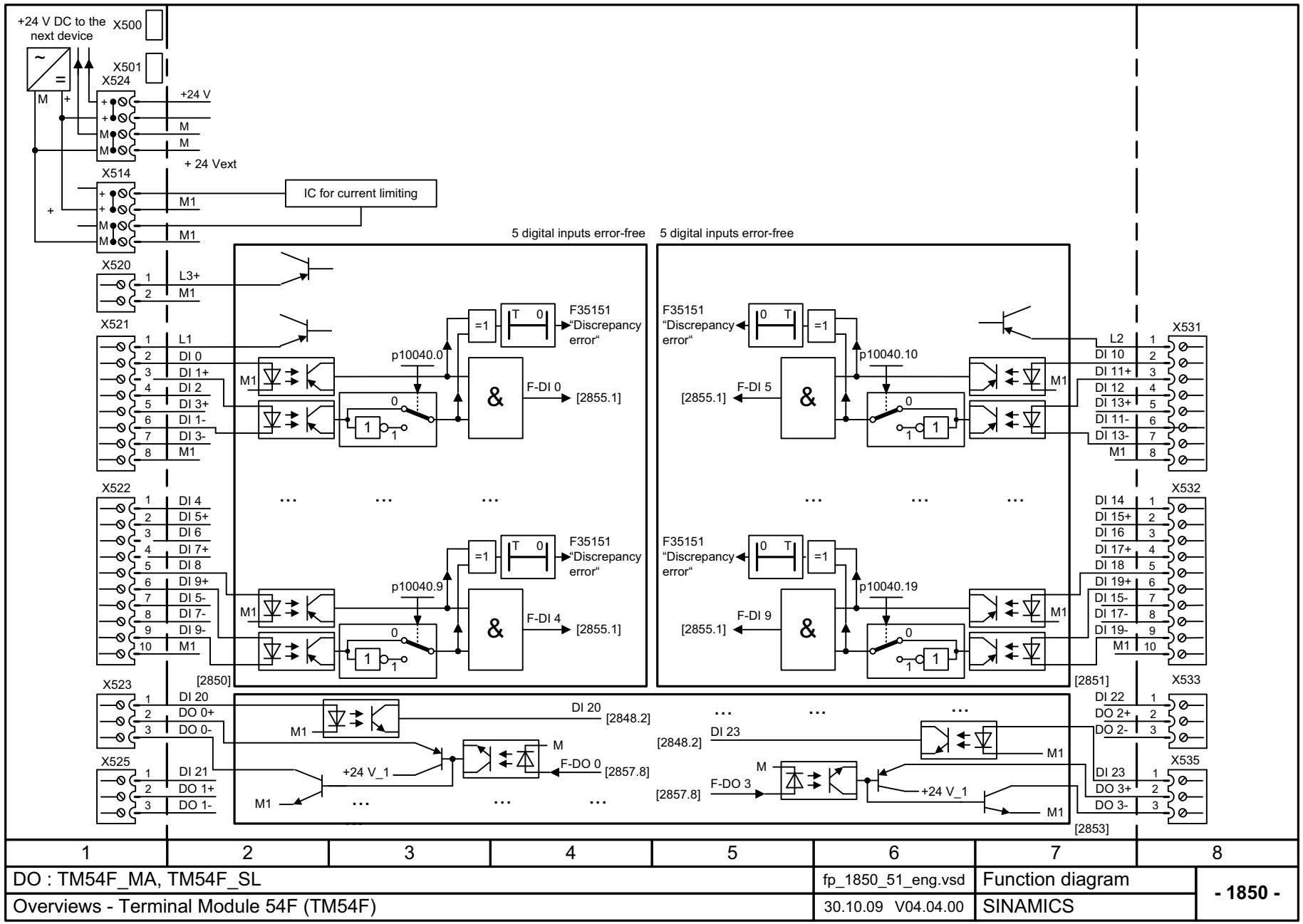
© Siemens AG 2011 All Rights Reserved



1	2	3	4	5	6	7	8
DO: TM31					fp_1840_51_eng.vsd	Function diagram	- 1840 -
Overviews - Terminal Module 31 (TM31)					19.11.10 V04.04.00	SINAMICS	

Figura 2-16 1840 – Terminal Module 31 (TM31)

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved



1	2	3	4	5	6	7	8
DO : TM54F_MA, TM54F_SL					fp_1850_51_eng.vsd	Function diagram	- 1850 -
Overviews - Terminal Module 54F (TM54F)					30.10.09 V04.04.00	SINAMICS	

Figura 2-17 1850 – Terminal Module 54F (TM54F)

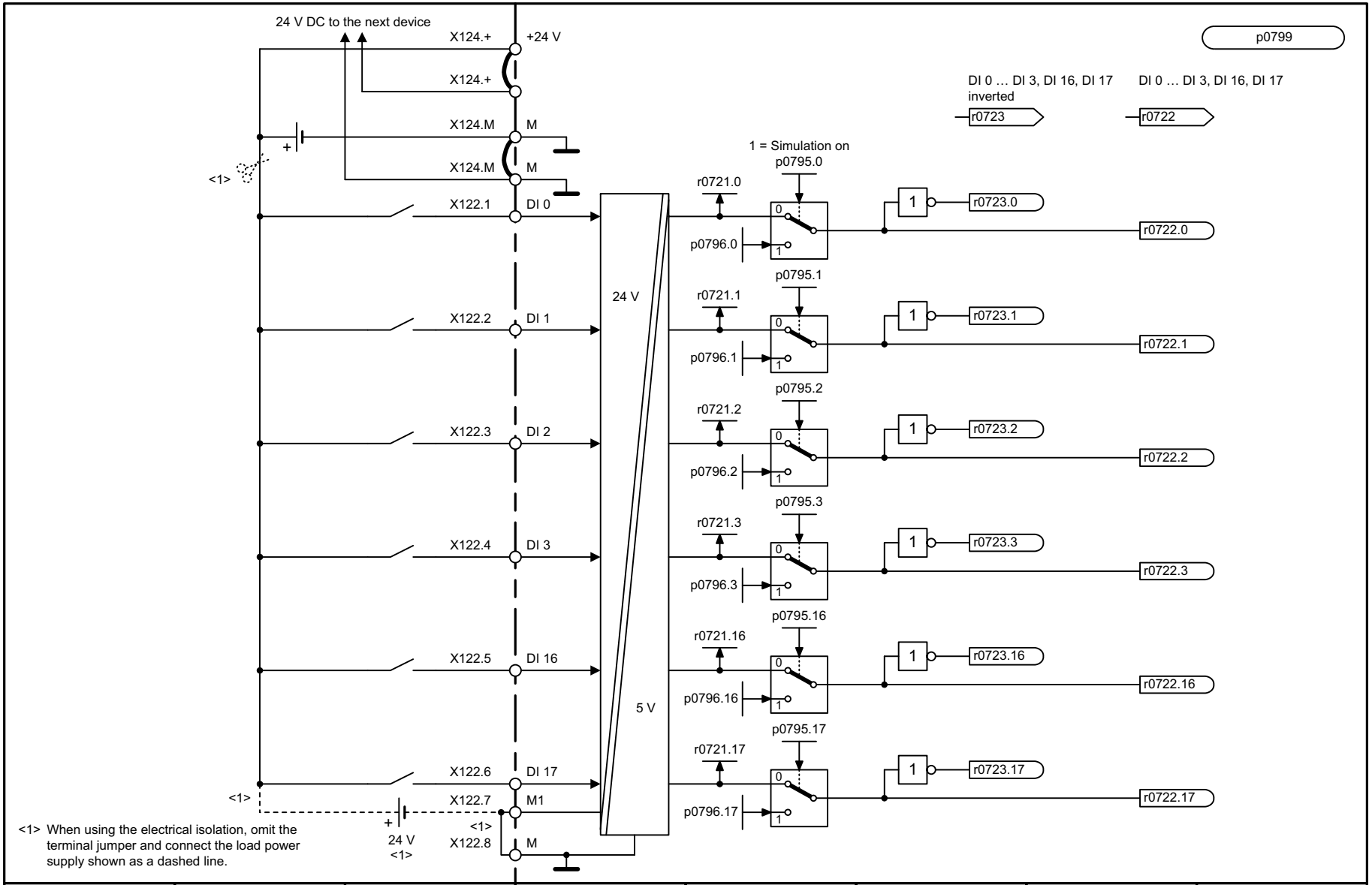
© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

2.4 Morsetti di ingresso/uscita CU320-2

Schemi logici

2120 – Ingressi digitali con separazione del potenziale (DI 0 … DI 3, DI 16, DI 17)	2-971
2121 – Ingressi digitali con separazione del potenziale (DI 4 … DI 7, DI 20, DI 21)	2-972
2130 – Ingressi e uscite digitali bidirezionali (DI/DO 8 ... DI/DO 9)	2-973
2131 – Ingressi e uscite digitali bidirezionali (DI/DO 10 ... DI/DO 11)	2-974
2132 – Ingressi e uscite digitali bidirezionali (DI/DO 12 ... DI/DO 13)	2-975
2133 – Ingressi e uscite digitali bidirezionali (DI/DO 14 ... DI/DO 15)	2-976

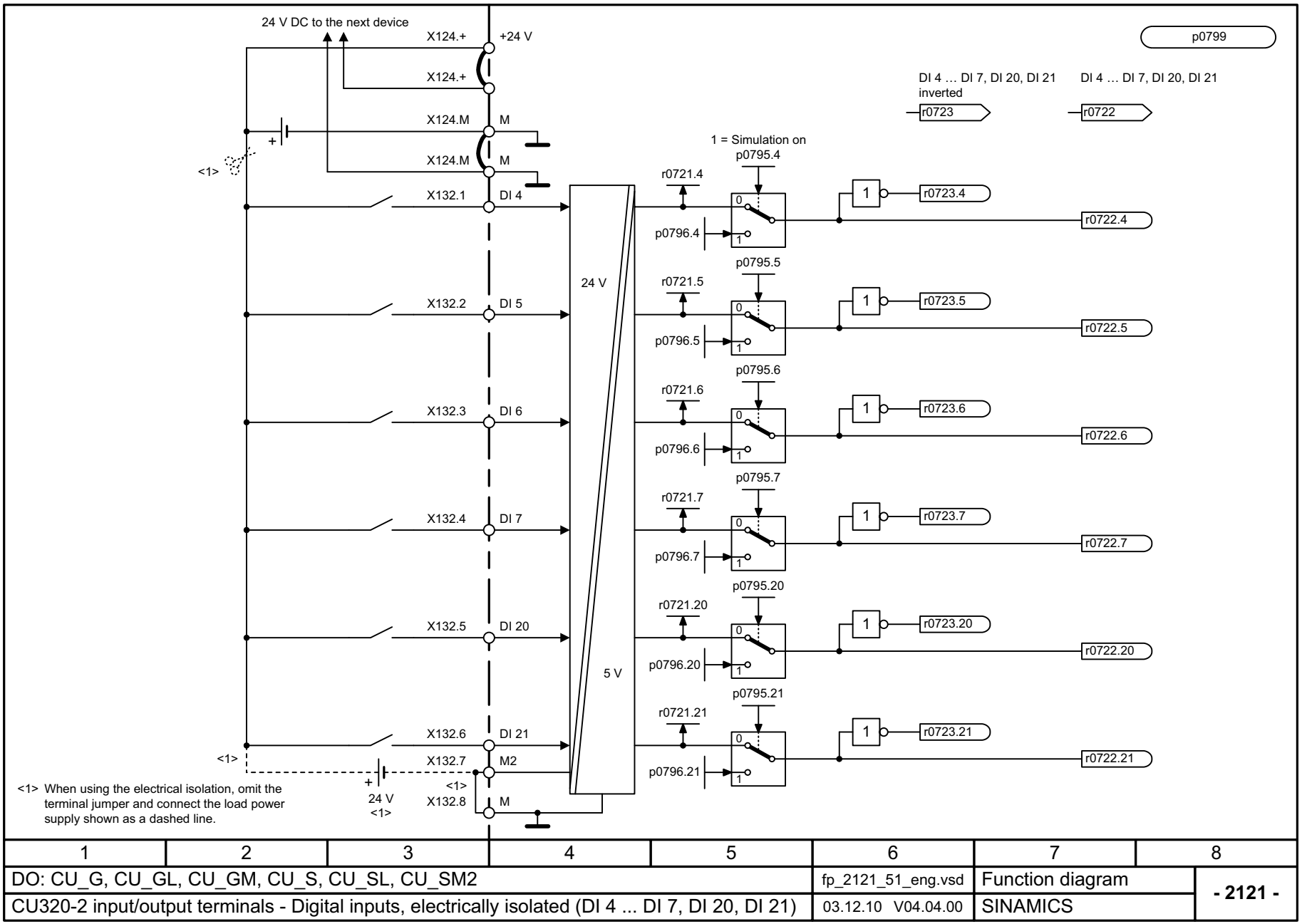
© Siemens AG 2011 All Rights Reserved



1	2	3	4	5	6	7	8
DO: CU_G, CU_GL, CU_GM, CU_S, CU_SL, CU_SM2					fp_2120_51_eng.vsd	Function diagram	- 2120 -
CU320-2 input/output terminals - Digital inputs, electrically isolated (DI 0 ... DI 3, DI 16, DI 17)					03.12.10 V04.04.00	SINAMICS	

Figura 2-18 2120 – Ingressi digitali con separazione del potenziale (DI 0 … DI 3, DI 16, DI 17)

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

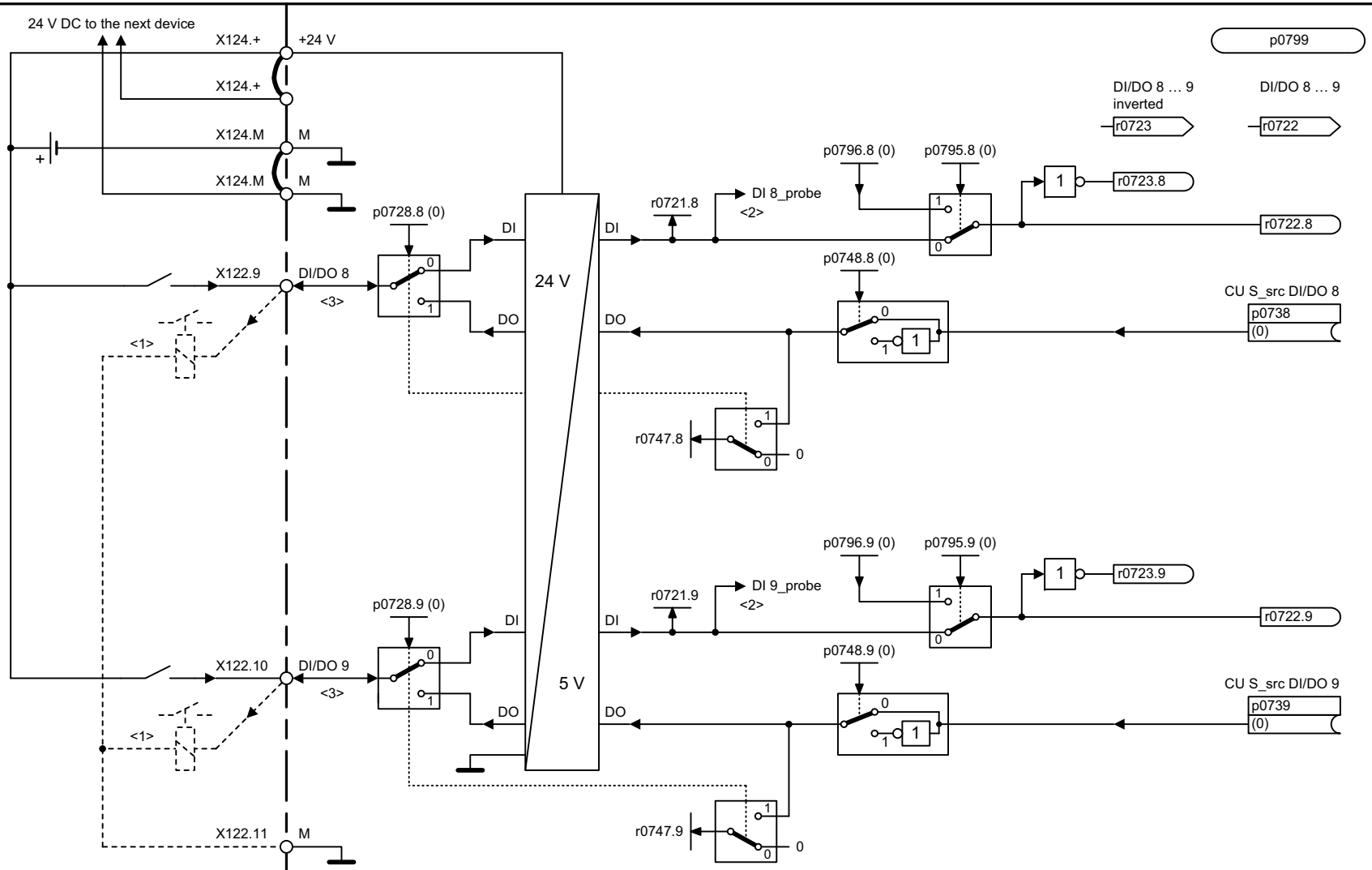


<1> When using the electrical isolation, omit the terminal jumper and connect the load power supply shown as a dashed line.

1	2	3	4	5	6	7	8
DO: CU_G, CU_GL, CU_GM, CU_S, CU_SL, CU_SM2					fp_2121_51_eng.vsd	Function diagram	- 2121 -
CU320-2 input/output terminals - Digital inputs, electrically isolated (DI 4 ... DI 7, DI 20, DI 21)					03.12.10 V04.04.00	SINAMICS	

Figura 2-19 2121 – Ingressi digitali con separazione del potenziale (DI 4 … DI 7, DI 20, DI 21)

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved



<1> The connection shown as a dashed line applies when used as digital output (p0728.x = 1).

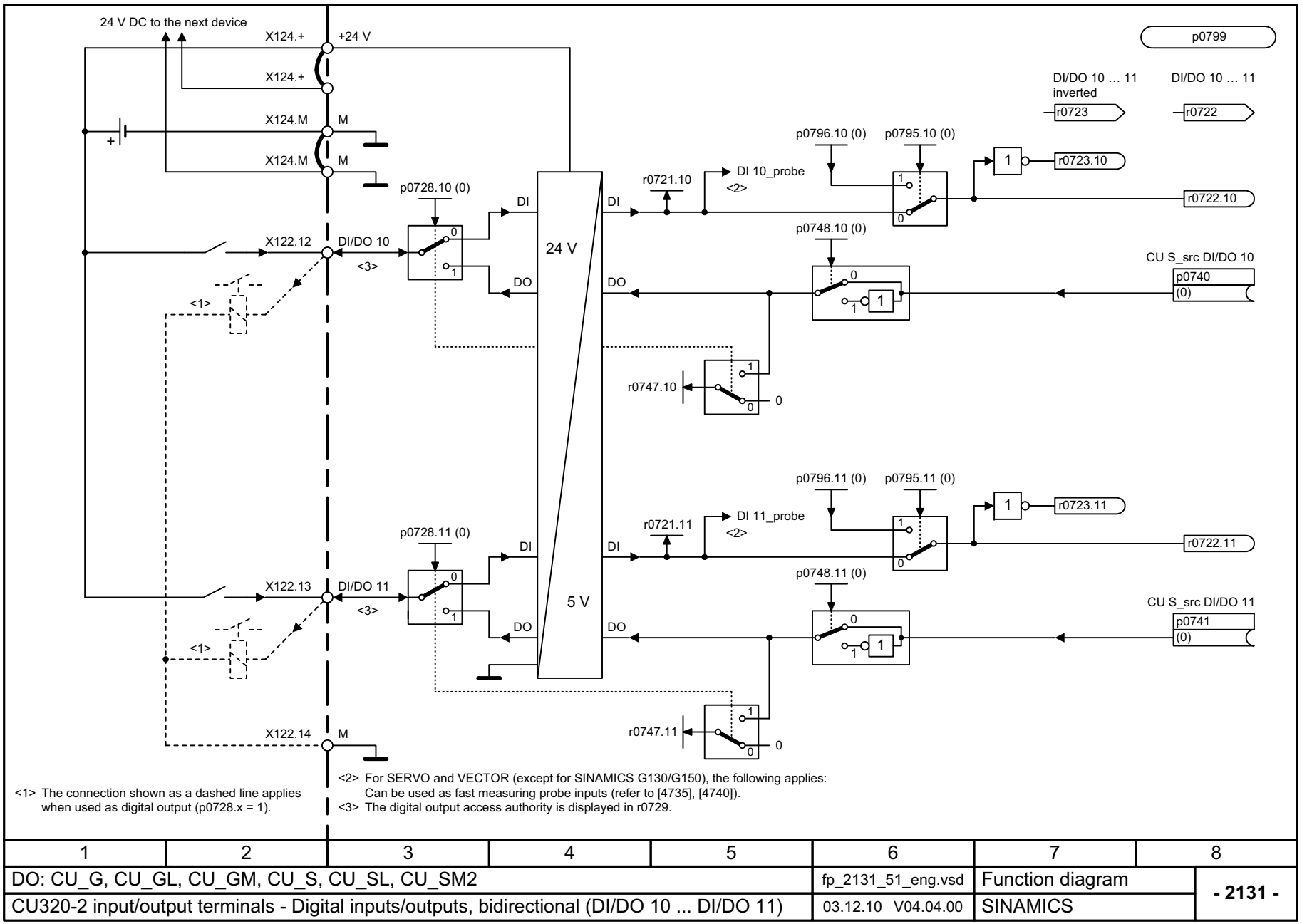
<2> For SERVO and VECTOR (except for SINAMICS G130/G150), the following applies: Can be used as fast measuring probe inputs (refer to [4735], [4740]).

<3> The digital output access authority is displayed in r0729.

1	2	3	4	5	6	7	8
DO: CU_G, CU_GL, CU_GM, CU_S, CU_SL, CU_SM2					fp_2130_51_eng.vsd	Function diagram	- 2130 -
CU320-2 input/output terminals - Digital inputs/outputs, bidirectional (DI/DO 8 ... DI/DO 9)					03.12.10 V04.04.00	SINAMICS	

Figura 2-20 2130 – Ingressi e uscite digitali bidirezionali (DI/DO 8 ... DI/DO 9)

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved



<1> The connection shown as a dashed line applies when used as digital output (p0728.x = 1).

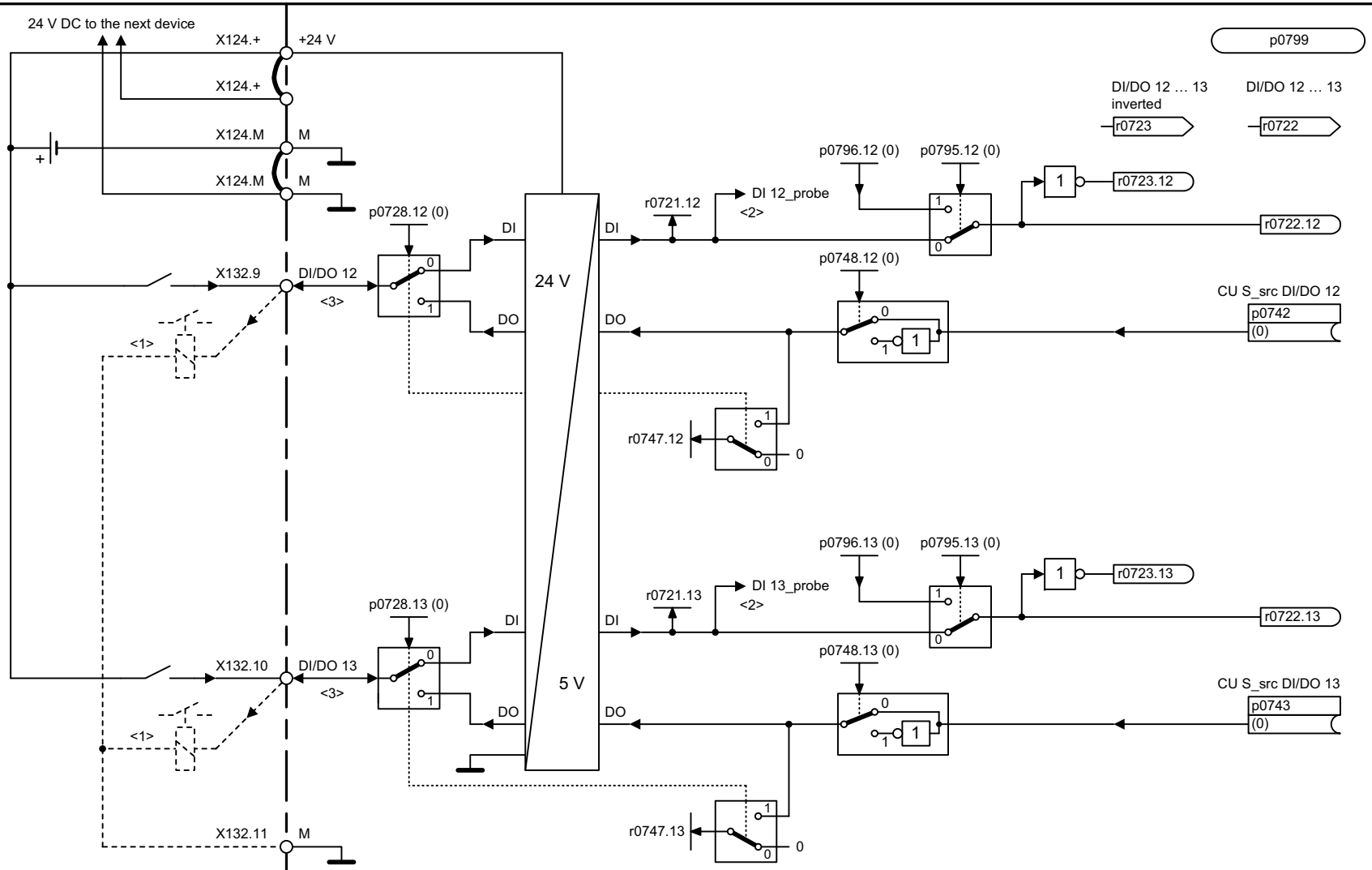
<2> For SERVO and VECTOR (except for SINAMICS G130/G150), the following applies: Can be used as fast measuring probe inputs (refer to [4735], [4740]).

<3> The digital output access authority is displayed in r0729.

1	2	3	4	5	6	7	8
DO: CU_G, CU_GL, CU_GM, CU_S, CU_SL, CU_SM2					fp_2131_51_eng.vsd	Function diagram	- 2131 -
CU320-2 input/output terminals - Digital inputs/outputs, bidirectional (DI/DO 10 ... DI/DO 11)					03.12.10 V04.04.00	SINAMICS	

Figura 2-21 2131 – Ingressi e uscite digitali bidirezionali (DI/DO 10 ... DI/DO 11)

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved



<1> The connection shown as a dashed line applies when used as digital output (p0728.x = 1).

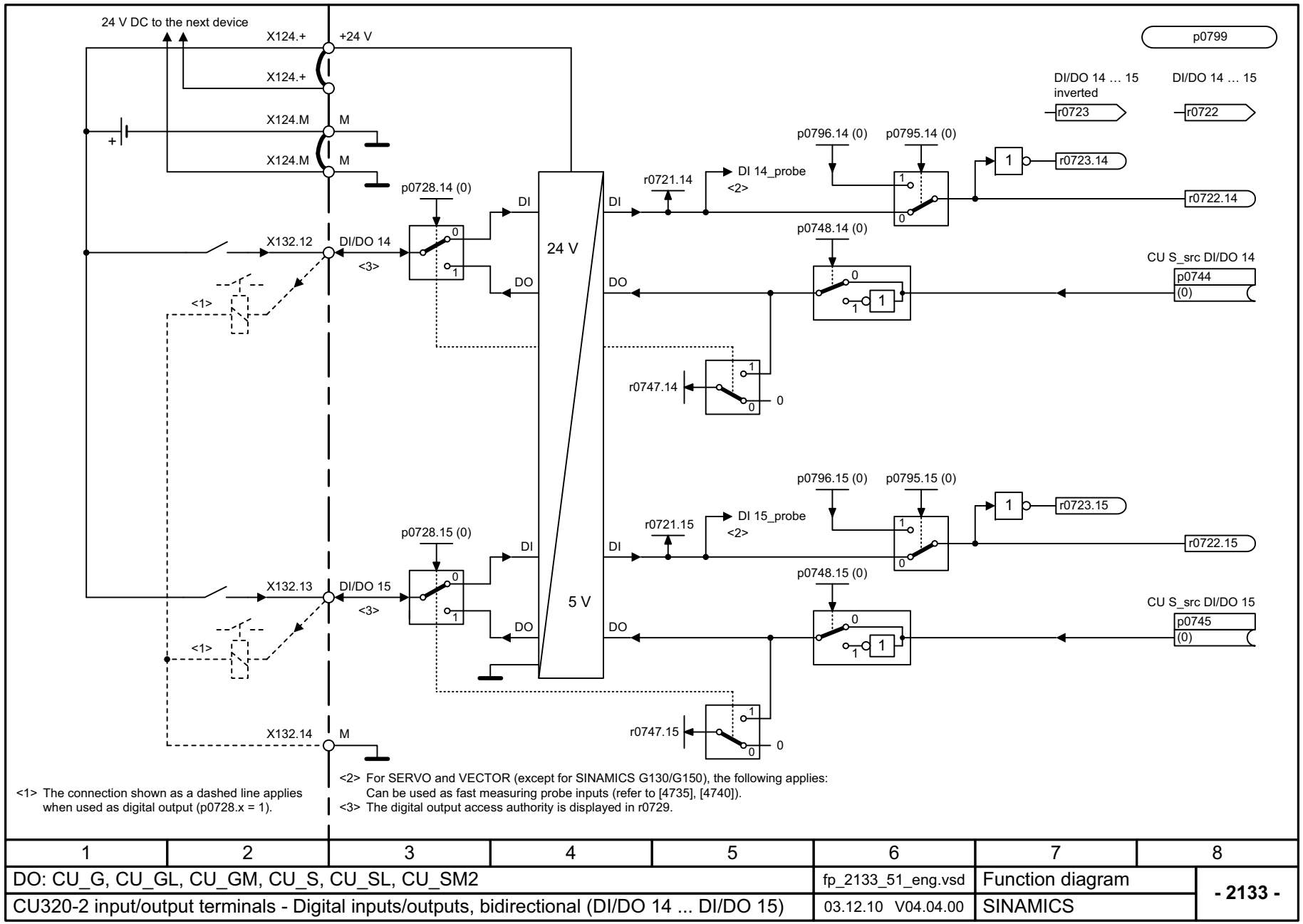
<2> For SERVO and VECTOR (except for SINAMICS G130/G150), the following applies: Can be used as fast measuring probe inputs (refer to [4735], [4740]).

<3> The digital output access authority is displayed in r0729.

1	2	3	4	5	6	7	8
DO: CU_G, CU_GL, CU_GM, CU_S, CU_SL, CU_SM2					fp_2132_51_eng.vsd	Function diagram	- 2132 -
CU320-2 input/output terminals - Digital inputs/outputs, bidirectional (DI/DO 12 ... DI/DO 13)					03.12.10 V04.04.00	SINAMICS	

Figura 2-22 2132 – Ingressi e uscite digitali bidirezionali (DI/DO 12 ... DI/DO 13)

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved



<1> The connection shown as a dashed line applies when used as digital output (p0728.x = 1).

<2> For SERVO and VECTOR (except for SINAMICS G130/G150), the following applies: 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_G, CU_GL, CU_GM, CU_S, CU_SL, CU_SM2					fp_2133_51_eng.vsd	Function diagram	- 2133 -
CU320-2 input/output terminals - Digital inputs/outputs, bidirectional (DI/DO 14 ... DI/DO 15)					03.12.10 V04.04.00	SINAMICS	

Figura 2-23 2133 – Ingressi e uscite digitali bidirezionali (DI/DO 14 ... DI/DO 15)

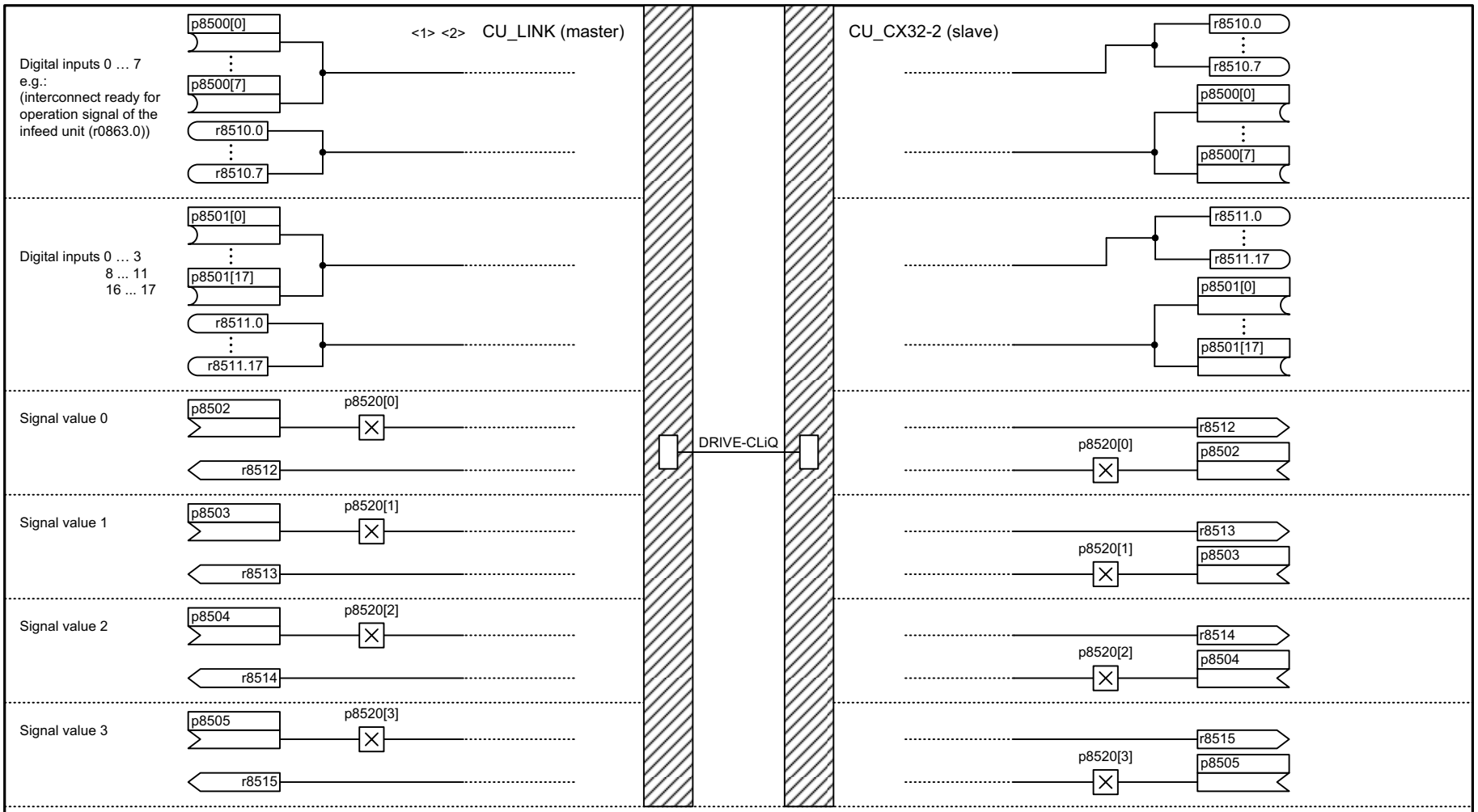
© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

2.5 CU_LINK

Schemi logici

2211 – Trasferimento dati 2-978

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved



<1> The drive object CU_LINK only exists for automation systems with integrated SINAMICS functionality (e.g. SINUMERIK NCU) and the corresponding expansion components (e.g. CX32, NX10).
The master functionality is available on the automation system, the slave functionality is available on the expansion components.

<2> p8800: CU_LINK address.
Address of the CX32 resp. NX10/15, representing the DO CU_LINK.
The address correlates with the DRIVE-CliQ port of the CU connected to the CX/NX configured.
Value range: See p0918 (PROFIBUS address)
Only available within the unit, not visible in the STARTER, can be read, for example, through acyclic communication with DPV1 services.

1	2	3	4	5	6	7	8
DO: CU_LINK, CU_CX32					fp_2211_51_eng.vsd	Function diagram	- 2211 -
CU_LINK - Data transfer					23.06.09 V04.04.00	SINAMICS	

Figura 2-24 2211 – Trasferimento dati

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

2.6 PROFIdrive

Schemi logici

2410 – PROFIBUS (PB) / PROFINET (PN), indirizzi e diagnostica	2-981
2420 – Telegrammi standard e dati di processo	2-982
2422 – Telegrammi specifici del costruttore e dati di processo 1	2-983
2423 – Telegrammi specifici del costruttore e dati di processo 2	2-984
2424 – Telegrammi specifici del costruttore/liberi e dati di processo	2-985
2425 – STW1_BM Parola di comando settore Metallo Interconnessione	2-986
2426 – STW2_BM Parola di comando settore Metallo Interconnessione	2-987
2427 – E_STW1_BM Parola di comando alimentazione settore Metallo Interconnessione	2-988
2428 – ZSW1_BM Parola di stato settore Metallo Interconnessione	2-989
2429 – ZSW2_BM Parola di stato settore Metallo Interconnessione	2-990
2430 – E_ZSW1_BM Parola di stato alimentazione settore Metallo Interconnessione	2-991
2439 – Segnali di ricezione PZD Interconnessione specifica per profilo	2-992
2440 – Segnali di ricezione PZD Interconnessione specifica del costruttore	2-993
2441 – Parola di comando STW1 Interconnessione (p2038 = 2)	2-994
2442 – Parola di comando STW1 Interconnessione (p2038 = 0)	2-995
2444 – Parola di comando STW2 Interconnessione (p2038 = 0)	2-996
2447 – Parola di comando E_STW1 Infeed Interconnessione	2-997
2449 – Segnali di trasmissione PZD Interconnessione specifica per profilo	2-998
2450 – Segnali di trasmissione PZD Interconnessione specifica del costruttore	2-999
2451 – Parola di stato ZSW1 Interconnessione (p2038 = 2)	2-1000
2452 – Parola di stato ZSW1 Interconnessione (p2038 = 0)	2-1001
2454 – Parola di stato ZSW2 Interconnessione (p2038 = 0)	2-1002
2457 – Parola di stato E_ZSW1 Infeed Interconnessione	2-1003
2468 – IF1 Telegramma di ricezione Interconnessione libera via BICO (p0922 = 999)	2-1004
2470 – IF1 Telegramma di invio Interconnessione libera via BICO (p0922 = 999)	2-1005
2472 – IF1 Interconnessione libera parole di stato	2-1006
2481 – IF1 Telegramma di ricezione Interconnessione libera via BICO (p0922 = 999)	2-1007

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

2483 – IF1 Telegramma di invio Interconnessione libera via BICO (p0922 = 999)	2-1008
2485 – IF2 Telegramma di ricezione Interconnessione libera via BICO (p0922 = 999)	2-1009
2487 – IF2 Telegramma di invio Interconnessione libera via BICO (p0922 = 999)	2-1010
2489 – IF2 Interconnessione libera parole di stato	2-1011
2491 – IF2 Telegramma di ricezione Interconnessione libera	2-1012
2493 – IF2 Telegramma di invio Interconnessione libera	2-1013
2495 – CU_STW Parola di comando 1 Interconnessione Control Unit	2-1014
2496 – CU_ZSW1 Parola di stato 1 Interconnessione Control Unit	2-1015
2497 – Interconnessione A_DIGITAL	2-1016
2498 – Interconnessione E_DIGITAL	2-1017

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

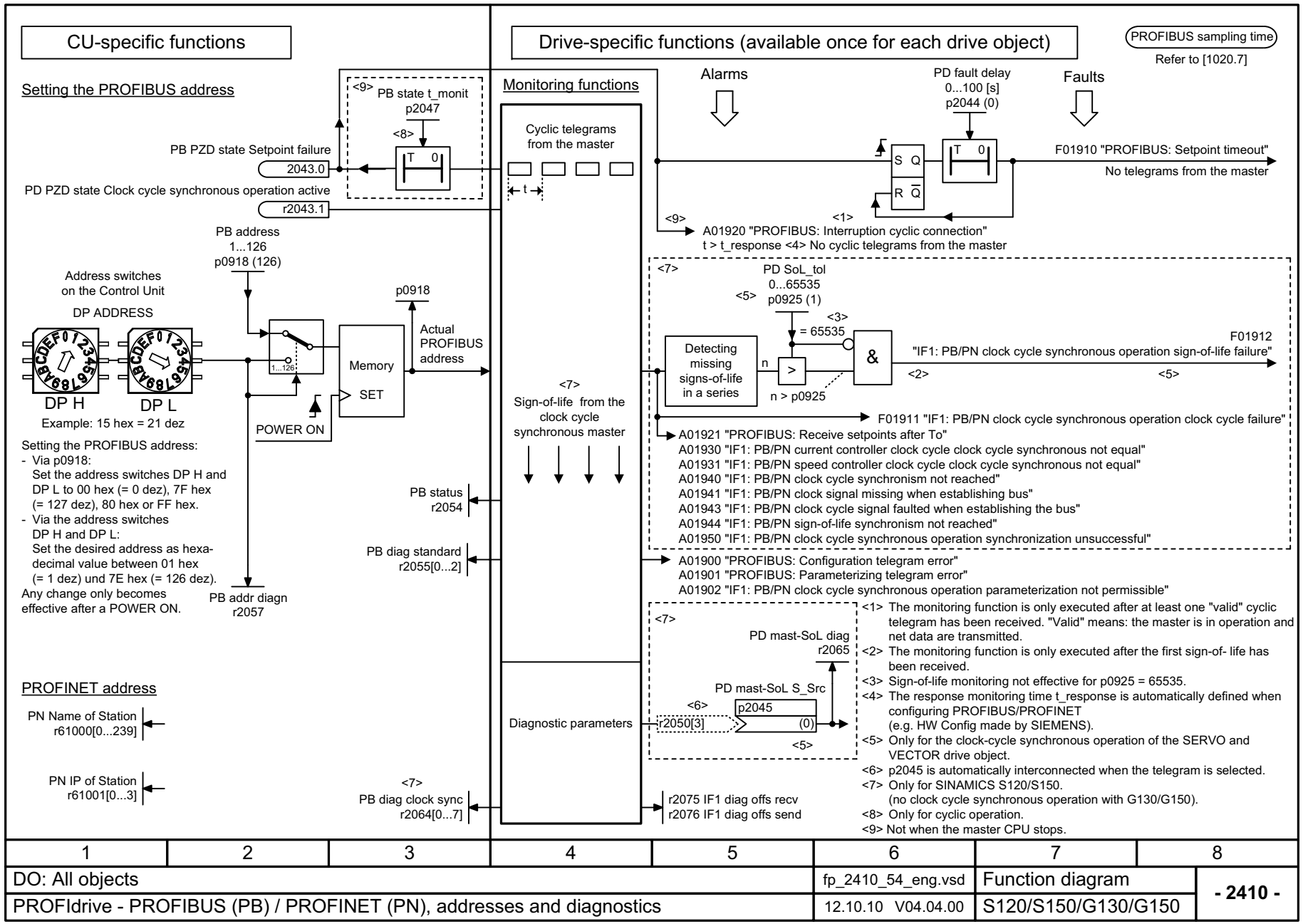


Figura 2-25 2410 – PROFIBUS (PB) / PROFINET (PN), indirizzi e diagnostica

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

<1> <2> <4>

PD Telegram select
p0922 (999)

PROFIdrive sampling time
Refer to [1020.7]

Receive telegram from PROFIdrive

Send telegram to PROFIdrive

Not suitable for sensorless vector control

[2440] [2450] automatically

Interconnection is made according to									<5>		<5>				<5>				<6>			<6>		<6>
Telegram	1		2		3		4		5		6		7		9		20		81			82		83
Appl.-Class	1		1		1, 4		1, 4		4 DSC		4 DSC		3		3		1		1			1		1
PZD1	STW1	ZSW1	STW1	ZSW1	STW1	ZSW1	STW1	ZSW1	STW1	ZSW1	STW1	ZSW1	STW1	ZSW1	STW1	ZSW1	STW1	ZSW1	STW2_ENC	ZSW2_ENC	STW2_ENC	ZSW2_ENC	STW2_ENC	ZSW2_ENC
PZD2	NSOLL_A	NIST_A	NSOLL_B	NIST_B	NSOLL_B	NIST_B	NSOLL_B	NIST_B	NSOLL_B	NIST_B	NSOLL_B	NIST_B	SATZANW	AKTSATZ	SATZANW	AKTSATZ	NSOLL_A	NIST_A_GLATT	G1_STW	G1_ZSW	G1_STW	G1_ZSW	G1_STW	G1_ZSW
PZD3															STW2	ZSW2		IAIST_GLATT		G1_XIST1		G1_XIST1		G1_XIST1
PZD4			STW2	ZSW2	STW2	ZSW2	STW2	ZSW2	STW2	ZSW2	STW2	ZSW2			MDI_ TARPOS	XIST_A		MIST_GLATT						
PZD5					G1_STW	G1_ZSW	G1_STW	G1_ZSW	G1_STW	G1_ZSW	G1_STW	G1_ZSW						PIST_GLATT		G1_XIST2		G1_XIST2		G1_XIST2
PZD6						G1_XIST1	G2_STW	G1_XIST1	XERR	G1_XIST1	G2_STW	G1_XIST1			MDI_ VELOCITY			<3>						
PZD7											XERR											NIST_A		NIST_B
PZD8						G1_XIST2		G1_XIST2	KPC	G1_XIST2		G1_XIST2			MDI_ACC									
PZD9											KPC				MDI_DEC									
PZD10								G2_ZSW				G2_ZSW			MDI_MOD									
PZD11								G2_XIST1				G2_XIST1												
PZD12																								
PZD13								G2_XIST2				G2_XIST2												
PZD14																								
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. Not suitable for sensorless vector control.
<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> Freely interconnectable (pre-setting: MELD_NAMUR).
<4> The maximum number of PZD words depends on the drive object type.

= Position encoder signal

<5> Only for SINAMICS S120/S150.

<6> Only for ENCODER.

1	2	3	4	5	6	7	8
DO: ENCODER, SERVO, VECTOR					fp_2420_54_eng.vsd	Function diagram	- 2420 -
PROFIdrive - Standard telegrams and process data					20.07.10 V04.04.00	S120/S150/G130/G150	

Figura 2-26 2420 – Telegrammi standard e dati di processo

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

<1> <2> <4>
PD Telegr_select
p0922 (999)

PROFIdrive sampling time
Refer to [1020.7]

Interconnection is made according to	[2440] [2450] automatically <5>		<5>		<5>		<5>		<5>		<5>		<5>		<5>	
Telegram	102		103		105		106		110		111		116		118	
Appl.- Class	1, 4		1, 4		4 DSC		4 DSC		3		3		4 DSC		4 DSC	
PZD1	STW1	ZSW1	STW1	ZSW1	STW1	ZSW1	STW1	ZSW1	STW1	ZSW1	STW1	ZSW1	STW1	ZSW1	STW1	ZSW1
PZD2	NSOLL_B	NIST_B	NSOLL_B	NIST_B	NSOLL_B	NIST_B	NSOLL_B	NIST_B	SATZANW	AKTSATZ	POS_STW1	POS_ZSW1	NSOLL_B	NIST_B	NSOLL_B	NIST_B
PZD3									POS_STW	POS_ZSW	POS_STW2	POS_ZSW2				
PZD4	STW2	ZSW2	STW2	ZSW2	STW2	ZSW2	STW2	ZSW2	STW2	ZSW2	STW2	ZSW2	STW2	ZSW2	STW2	ZSW2
PZD5	MOMRED	MELDW	MOMRED	MELDW	MOMRED	MELDW	MOMRED	MELDW	OVERRIDE	MELDW	OVERRIDE	MELDW	MOMRED	MELDW	MOMRED	MELDW
PZD6	G1_STW	G1_ZSW	G1_STW	G1_ZSW	G1_STW	G1_ZSW	G1_STW	G1_ZSW	MDI_TAR POS	XIST_A	MDI_TAR POS	XIST_A	G1_STW	G1_ZSW	G2_STW	G2_ZSW
PZD7		G1_XIST1	G2_STW	G1_XIST1	XERR	G1_XIST1	G2_STW	G1_XIST1					G2_STW	G1_XIST1	G3_STW	G2_XIST1
PZD8							XERR		MDI_VELO CITY		MDI_VELO CITY	NIST_B	XERR		XERR	
PZD9		G1_XIST2		G1_XIST2	KPC	G1_XIST2		G1_XIST2						G1_XIST2		G2_XIST2
PZD10							KPC		MDI_ACC		MDI_ACC	FAULT_CODE	KPC		KPC	
PZD11				G2_ZSW				G2_ZSW	MDI_DEC		MDI_DEC	WARN_CODE		G2_ZSW		G3_ZSW
PZD12				G2_XIST1				G2_XIST1	MDI_MODE		<3>	<3>		G2_XIST1		G3_XIST1
PZD13																
PZD14				G2_XIST2				G2_XIST2						G2_XIST2		G3_XIST2
PZD15																
PZD16														AIST_GLATT		AIST_GLATT
PZD17														MSOLL_GLATT		MSOLL_GLATT
PZD18														PIST_GLATT		PIST_GLATT
PZD19														ITIST_GLATT		ITIST_GLATT
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

<5> Only for SINAMICS S120/S150.

1	2	3	4	5	6	7	8
DO: SERVO, VECTOR					fp_2422_54_eng.vsd	Function diagram	- 2422 -
PROFIdrive – Manufacturer-specific telegrams and process data 1					20.07.10 V04.04.00	S120/S150/G130/G150	

Figura 2-27 2422 – Telegrammi specifici del costruttore e dati di processo 1

© Siemens AG 2011 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												
Telegram	125 <10>		126 <10>		136		139 <9>		220		352		
Appl.- Class	4 DSC		4 DSC		4 DSC		4 DSC		1		1		
PZD1	STW1	ZSW1	STW1	ZSW1	STW1	ZSW1	STW1	ZSW1	STW1_BM	ZSW1_BM	STW1	ZSW1	
PZD2	NSOLL_B	NIST_B	NSOLL_B	NIST_B	NSOLL_B	NIST_B	NSOLL_B	NIST_B	NSOLL_B	NIST_A /NIST_A_GLATT <6> <11>	NSOLL_A	NIST_A_GLATT	
PZD3										IAIST/IAIST_GLATT <6> <11>	<3>	IAIST_GLATT	
PZD4	STW2	ZSW2	STW2	ZSW2	STW2	ZSW2	STW2	ZSW2	STW2_BM	MIST/MIST_GLATT<6> <11>	<3>	MIST_GLATT	
PZD5	MOMRED	MELDW	MOMRED	MELDW	MOMRED	MELDW	MOMRED	MELDW	M_ADD <8>	WARN_CODE	<3>	WARN_CODE	
PZD6	G1_STW	G1_ZSW	G1_STW	G1_ZSW	G1_STW	G1_ZSW	G1_STW	G1_ZSW	M_LIM <7> <8>	FAULT_CODE	<3>	FAULT_CODE	
PZD7	XERR	G1_XIST1	G2_STW	G1_XIST1	G2_STW	G1_XIST1	Reserved	G1_XIST1	<6>	ZSW2_BM			
PZD8			XERR		XERR		XERR		<6>	r1482 <6>			
PZD9	KPC	G1_XIST2		G1_XIST2		G1_XIST2		G1_XIST2	<6>	<6>			
PZD10			KPC		KPC		KPC		<6>	<6>			
PZD11	M_VST			G2_ZSW		G2_ZSW		SP_ZSW					
PZD12	DSC_STW <5>		M_VST	G2_XIST1	M_VST	G2_XIST1	M_VST	SP_XIST_A					
PZD13	Reserved		DSC_STW <5>		DSC_STW <5>		DSC_STW <5>	SP_XIST_D					
PZD14	T_SYMM <5>		Reserved	G2_XIST2	Reserved	G2_XIST2	Reserved	SP_KONFIG					
PZD15			T_SYMM <5>		T_SYMM <5>		T_SYMM <5>	Reserved					
PZD16						AIST_GLATT		AIST_GLATT					
PZD17						MSOLL_GLATT		MSOLL_GLATT					
PZD18						PIST_GLATT		PIST_GLATT					
PZD19						ITIST_GLATT		ITIST_GLATT					
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> 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.
<5> Only if the “DSC with Spline“ function module is active (r0108.6 = 1).

<6> Freely interconn.
<7> Not for U/f control.
<8> Preassignment, not disabled.
<9> Only if the “Spindle“ function module is active (r0108.11 = 1).
<10> Only for S120/S150.
<11> Values smoothed at Vector, Values unsmooted at Servo.

1	2	3	4	5	6	7	8
DO: A_INF, B_INF, CU_G, CU_S, S_INF, SERVO, VECTOR					fp_2423_54_eng.vsd	Function diagram	- 2423 -
PROFIdrive - Manufacturer-specific telegrams and process data 2					07.12.10 V04.04.00	S120/S150/G130/G150	

Figura 2-28 2423 – Telegrammi specifici del costruttore e dati di processo 2

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

<1> <2> **<4>**
PD Telegram select
p0922 (999)

PROFIdrive sampling time
Refer to [1020.7]

Interconnection is made according to	<5>		[2440] [2450] automatically												[2481] [2483]	
Telegram	370		371		390		391		392		393		394		999	
Appl.- Class	-		-		-		-		-		-		-		<3> - <3>	
PZD1	E_STW1	E_ZSW1	E_STW1_BM	E_ZSW1_BM	CU_STW1	CU_ZSW1	CU_STW1	CU_ZSW1	CU_STW1	CU_ZSW1	CU_STW1	CU_ZSW1	CU_STW1	CU_ZSW1	STW1	ZSW1
PZD2			<6>	IAIST	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 <4>	Transmit telegram length freely selectable via central PROFIdrive configuration in the master <4>
PZD3			<6>	WARN_CODE			MT_STW	MT_ZSW	MT_STW	MT_ZSW	A_DIGITAL_1	E_DIGITAL_1	A_DIGITAL_1	E_DIGITAL_1		
PZD4			<6>	FAULT_CODE				MT1_ZS_F		MT1_ZS_F	MT_STW	MT_ZSW				
PZD5			<6>	<6>				MT1_ZS_S		MT1_ZS_S		MT1_ZS_F				
PZD6				<6>				MT2_ZS_F		MT2_ZS_F		MT1_ZS_S				
PZD7				<6>				MT2_ZS_S		MT2_ZS_S		MT2_ZS_F				
PZD8				<6>						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.
<5> Only for S120/S150.
<6> Freely interconn.

1	2	3	4	5	6	7	8
DO: A_INF, B_INF, CU_G, CU_S, S_INF, SERVO, VECTOR					fp_2424_54_eng.vsd	Function diagram	- 2424 -
PROFIdrive - Manufacturer-specific/free telegrams and process data					08.10.10 V04.04.00	S120/S150/G130/G150	

Figura 2-29 2424 – Telegrammi specifici del costruttore/liberi e dati di processo

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

PROFIdrive sampling time
Refer to [1020.7]

Signal targets for STW1_BM

<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 suppression and ready-to-power-up)	p0840[0] = r2090.0	[2501.3]	[2610]	-
STW1.1	**1 = No OFF2** (enable is possible) 0 = OFF2 (immediate pulse suppression 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 suppression 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)	p2816[0] = r2090.3	[2501.3]	[2634.3]	-
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	**Reserved**	-	-	-	-
STW1.12	**Reserved** <3>	<3>	-	-	-
STW1.13	**Reserved** <3>	<3>	-	-	-
STW1.14	**Reserved** <3>	<3>	-	-	-
STW1.15	**Reserved** <3>	<3>	-	-	-

<1> Used in telegram 220.
<2> STW1.10 must be set to ensure that the drive object accepts the process data (PZD).
<3> Interconnection is not disabled.

1	2	3	4	5	6	7	8
DO: SERVO, VECTOR					fp_2425_54_eng.vsd	Function diagram	- 2425 -
PROFIdrive - STW1_BM-control word metal industry interconnection					06.08.09 V04.04.00	S120/S150/G130/G150	

Figura 2-30 2425 – STW1_BM Parola di comando settore Metallo Interconnessione

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

PROFIdrive sampling time
Refer to [1020.7]

Signal targets for STW2_BM <1>

Signal	Meaning	Interconnection parameters	[Function diagram] internal control word	[Function diagram] signal target	Inverted
STW2.0	**Command data set selection CDS, bit 0**	p0810 = r2093.0	-	[8560]	-
STW2.1	**Command data set selection CDS, bit 1** <3>	p0811 = r2093.1	-	[8560]	-
STW2.2	**Drive data set selection DDS, bit 0**	p0820[0] = r2093.2 <2>	-	[8565]	-
STW2.3	**Drive data set selection DDS, bit 1**	p0821[0] = r2093.3 <2>	-	[8565]	-
STW2.4	**Drive data set selection DDS, bit 2**	p0822[0] = r2093.4 <2>	-	[8565]	-
STW2.5	**1 = Bypass ramp-function generator** <4>	p1122[0] = r2093.5	-	-	-
STW2.6	**Reserved**	-	-	-	-
STW2.7	**1 = Speed controller set integrator value**	p1477[0] = r2093.7	-	-	-
STW2.8	**1 = Droop enabled**	p1492[0] = r2093.8	-	[6030]	-
STW2.9	**1 = Speed controller enabled**	p0856[0] = r2093.9 <2>	-	-	-
STW2.10	**Reserved** <2>	<2>	-	-	-
STW2.11	**1 = Torque controlled operation** 0 = Speed controlled operation	p1501[0] = r2093.11	-	-	-
STW2.12	**Reserved** <2>	<2>	-	-	-
STW2.13	**Reserved** <2>	<2>	-	-	-
STW2.14	**Reserved** <2>	<2>	-	-	-
STW2.15	**Controller slave sign-of-life Toggle bit**	p2081[15] = r2093.15	-	-	-

<1> Used in telegram 220.
<2> Interconnection is not disabled.
<3> Only for Vector.
<4> Only for "extended setpoint channel" and Vector.

1	2	3	4	5	6	7	8
DO: SERVO, VECTOR					fp_2426_54_eng.vsd	Function diagram	- 2426 -
PROFIdrive - STW2_BM-control word metal industry interconnection					13.01.10 V04.04.00	S120/S150/G130/G150	

Figura 2-31 2426 – STW2_BM Parola di comando settore Metallo Interconnessione

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

PROFIdrive sampling time
Refer to [1020.7]

Signal targets for E_STW1_BM

<1> <7>

Signal	Meaning	Interconnection parameters	[Function diagram] internal control word			[Function diagram] signal target			Inverted
			A_INF	B_INF <7>	S_INF <5>	A_INF	B_INF <7>	S_INF <5>	
STW1.0	↑ **= ON** (close pre-charging/line contactor, pulses can be enabled) 0 = OFF1 (reduce Vdc along a ramp, suppress pulse and open pre-charging/line contactor)	p0840[0] = r2090.0	[8920.3]	[8720.3]	[8820.3]	[8932]	[8732]	[8832]	-
STW1.1	**1 = No OFF2 (enable is possible)** 0 = OFF2 (immediate pulse suppression and power-on inhibit)	p0844[0] = r2090.1	[8920.3]	[8720.3]	[8820.3]	[8932]	[8732]	[8832]	-
STW1.2	**Reserved**	-	-	-	-	-	-	-	-
STW1.3	**1 = Enable operation (pulses can be enabled)** <3> 0 = Inhibit operation (suppress pulses)	p0852[0] = r2090.3	[8920.3]	-	[8820.3]	[8932]	-	[8832]	-
STW1.4	**Reserved**	-	-	-	-	-	-	-	-
STW1.5	**1 = Infeed, inhibit motoring** <4>	p3532= r2090.5	[8920.3]	-	-	[8920]	-	-	-
STW1.6	**1 = Infeed, inhibit regenerative operation** <3>	p3533= r2090.6	[8920.3]	-	[8820.3]	[8920]	-	[8820]	-
STW1.7	↑ **= Acknowledge faults**	p2103[0] = r2090.7	[2546.3]			[8060]			-
STW1.8	**Reserved** <6>	<6>	-	-	-	-	-	-	-
STW1.9	**Reserved** <6>	<6>	-	-	-	-	-	-	-
STW1.10	**1 = Control via PLC** <2>	p0854[0] = r2090.10	[8920.3]	[8720.3]	[8820.3]	[8920]	[8720]	[8820]	-
STW1.11	**Reserved** <6>	<6>	-	-	-	-	-	-	-
STW1.12	**Reserved** <6>	<6>	-	-	-	-	-	-	-
STW1.13	**Reserved** <6>	<6>	-	-	-	-	-	-	-
STW1.14	**Reserved** <6>	<6>	-	-	-	-	-	-	-
STW1.15	**Controller-sign-of-life Toggle Bit**	p2080[15] = r2090.15	-	-	-	-	-	-	-

<1> Used in telegram 371.
<2> STW1.10 must be set to ensure that the drive object accepts the process data (PZD).
<3> Only for A_INF, S_INF
<4> Only for A_INF
<5> B_INF and S_INF only for S120.
<6> Interconnection is not disabled.
<7> Only for S120 and G150.
<8> Not for G130.

1	2	3	4	5	6	7	8
DO: A_INF, B_INF, S_INF					fp_2427_54_eng.vsd	Function diagram	- 2427 -
PROFIdrive - E_STW1-control word infeed metal industry interconnection					22.10.10 V04.04.00	S120/S150/G130/G150	

Figura 2-32 2427 – E_STW1_BM Parola di comando alimentazione settore Metallo Interconnessione

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

PROFIdrive Abtastzeit

Refer to [1020.7]

Signal sources for ZSW1_BM <1>

Signal	Meaning	Interconnection parameters	[Function diagram] Internal status word	[Function diagram] signal source	Inverted <2>
ZSW1.0	**1 = Ready for switching on**	p2080[0] = r0899.0	[2503.7]	[2610]	-
ZSW1.1	**1 = Ready for operation**	p2080[1] = r0899.1	[2503.7]	[2610]	-
ZSW1.2	**1 = Operation enabled**	p2080[2] = r2811.0	[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 = Switching on inhibited 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** <4>	p2080[11] = r1407.7	[2522.7]	[5610] [6060] <5>	✔
ZSW1.12	**1 = Open the holding brake**	p2080[12] = r0899.12	[2503.7]	[2701]	-
ZSW1.13	**Reserved** <6>	<6>	-	-	-
ZSW1.14	**Reserved** <6>	<6>	-	-	-
ZSW1.15	**Reserved** <6>	<6>	-	-	-

<1> Used in telegram 220.
<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.
<4> Not for VECTOR V/f.
<5> Only for SINAMICS S120.
<6> Interconnection is not disabled.

1	2	3	4	5	6	7	8
DO: SERVO, VECTOR					fp_2428_54_eng.vsd	Function diagram	- 2428 -
PROFIdrive - ZSW1_BM-status word metal industry interconnection					06.12.10 V04.04.00	S120/S150/G130/G150	

Figura 2-33 2428 – ZSW1_BM Parola di stato settore Metallo Interconnessione

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Signal sources for ZSW2_BM <1>

PROFIdrive sampling time
Refer to [1020.7]

Signal	Meaning	Interconnection parameters	[Function diagram] internal status word	[Function diagram] signal source	Inverted
ZSW2.0	**Reserved** <3>	<3>	-	-	-
ZSW2.1	**Reserved** <3>	<3>	-	-	-
ZSW2.2	**Reserved** <3>	<3>	-	-	-
ZSW2.3	**Reserved** <3>	<3>	-	-	-
ZSW2.4	**Reserved** <3>	<3>	-	-	-
ZSW2.5	**1 = Alarm class bit 0**	p2081[5] = r2139.11	-	[2548]	-
ZSW2.6	**1 = Alarm class bit 1**	p2081[6] = r2139.12	-	[2548]	-
ZSW2.7	**Reserved**	-	-	-	-
ZSW2.8	**Reserved**	-	-	-	-
ZSW2.9	**1 = Speed setpoint controll activ** <2>	p2081[9] = r1407.11	-	-	-
ZSW2.10	**1 = Upper torque limit** <2>	p2081[10] = r1407.8	-	-	-
ZSW2.11	**1 = Lower torque limit** <2>	p2081[11] = r1407.9	-	-	-
ZSW2.12	**1 = Encoderless operation due to fault**	p2081[12] = r1407.13	-	-	-
ZSW2.13	**1 = SS1 delay time active in the drive**	p2081[13] = r9773.2	-	-	-
ZSW2.14	**1 = STO active in drive**	p2081[14] = r9773.1	-	-	-
ZSW2.15	**Controller slave sign-of-life Toggle bit**	p2081[15] = r2093.15	-	-	-

<1> Used in telegram 220.
<2> Not for VECTOR V/f.
<3> Interconnection is not disabled.

1	2	3	4	5	6	7	8
DO: SERVO, VECTOR					fp_2429_54_eng.vsd	Function diagram	- 2429 -
PROFIdrive - ZSW2_BM status word metal industry interconnection					14.01.10 V04.04.00	S120/S150/G130/G150	

Figura 2-34 2429 – ZSW2_BM Parola di stato settore Metallo Interconnessione

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

PROFIdrive sampling time
Refer to [1020.7]

Signal sources for E_ZSW1_BM

<1> <6>

Signal	Meaning	Interconnection parameters	[Function diagram] signal source			[Function diagram] internal status word			Inverted
			A_INF	B_INF <5>	S_INF <3>	A_INF	B_INF <5>	S_INF <3>	
ZSW1.0	**1 = Ready for switching on**	p2080[0] = r0899.0	[8932]	[8732]	[8832]	[8926.7]	[8726.7]	[8826.7]	-
ZSW1.1	**1 = Ready for operation**	p2080[1] = r0899.1	[8932]	[8732]	[8832]	[8926.7]	[8726.7]	[8826.7]	-
ZSW1.2	**1 = Operation enabled**	p2080[2] = r0899.2	[8932]	[8732]	[8832]	[8926.7]	[8726.7]	[8826.7]	-
ZSW1.3	**1 = Fault present**	p2080[3] = r2139.3	[8060]			[2548.7]			-
ZSW1.4	**1 = No OFF2 effective**	p2080[4] = r0899.4	[8932]	[8732]	[8832]	[8926.7]	[8726.7]	[8826.7]	-
ZSW1.5	**Reserved**	-	-	-	-	-	-	-	-
ZSW1.6	**1 = Switching on inhibited**	p2080[6] = r0899.6	[8932]	[8732]	[8832]	[8926.7]	[8726.7]	[8826.7]	-
ZSW1.7	**1 = Alarm present**	p2080[7] = r2139.7	[8065]			[2548.7]			-
ZSW1.8	**Reserved** <4>	<4>	-	-	-	-	-	-	-
ZSW1.9	**1 = PLC requests control** <2>	p2080[9] = r0899.9	[8926]	[8726]	[8826]	[8926.7]	[8726.7]	[8826.7]	-
ZSW1.10	**Reserved** <4>	<4>	-	-	-	-	-	-	-
ZSW1.11	**1 = Pre-charging completed**	p2080[11] = r0899.11	[8950]	[8750]	[8850]	[8926.7]	[8726.7]	[8826.7]	-
ZSW1.12	**1 = Line contactor closed**	p2080[12] = r0899.12	[8934]	[8734]	[8834]	[8926.7]	[8726.7]	[8826.7]	-
ZSW1.13	**Reserved** <4>	<4>	-	-	-	-	-	-	-
ZSW1.14	**Reserved** <4>	<4>	-	-	-	-	-	-	-
ZSW1.15	**Controller sign-of-life Toggle bit**	r2080[15] = r2090.15	-	-	-	-	-	-	-

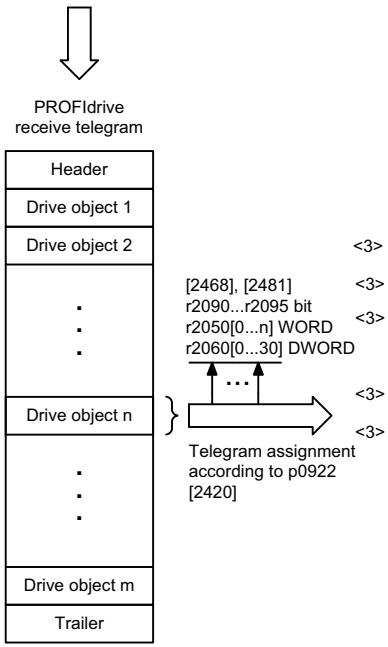
<1> Used in telegram 371.
<2> The drive object is ready to accept data.
<3> Only for S120.
<4> Interconnection is not disabled.
<5> Only for S120 and G150.
<6> Not for G130.

1	2	3	4	5	6	7	8
DO: A_INF, B_INF, S_INF					fp_2430_54_eng.vsd	Function diagram	- 2430 -
PROFIdrive - E_ZSW1_BM-status word infeed metal industry interconnection					22.10.10 V04.04.00	S120/S150/G130/G150	

Figura 2-35 2430 – E_ZSW1_BM Parola di stato alimentazione settore Metallo Interconnessione

© Siemens AG 2011 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>	Scaling
	STW1	Control word 1	1	(bitwise)	[2442][2443] <3> [2475] <3>	U16	-
	STW2	Control word 2	3	(bitwise)	[2444] [2445]	U16	-
	NSOLL_A	Speed setpoint A (16-bit)	5	p1070 (Erw. Soll.) p1155	[3030.2] [3080.4] <3>	I16	4000 hex ≙ p2000
	NSOLL_B	Speed setpoint B (32-bit)	7	p1070 (Erw. Soll.) p1155 p1430 (DSC) <3>	[3030.2] [3080.4] [3090.8] <3>	I32	4000 0000 hex ≙ p2000
<3>	G1_STW	Encoder 1 control word	9	p0480[0]	[4720]	U16	-
<3>	G2_STW	Encoder 2 control word	13	p0480[1]	[4720]	U16	-
<3>	G3_STW	Encoder 3 control word	17	p0480[2]	[4720]	U16	-
	A_DIGITAL	Digital output (16-bit)	22	(bitwise)	[2497]	U16	-
<3>	XERR	Position deviation	25	p1190	[3090.5]	I32	-
<3>	KPC	Position controller gain factor	26	p1191	[3090.5]	I32	-
	SATZANW	Pos block selection	32	(bitwise)	[2476]	U16	-
	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	(bitwise)	[2480]	U16	-
<4>	STW2_ENC	Status word 2 ENCODER	80	(bitwise)	[2433]	U16	-

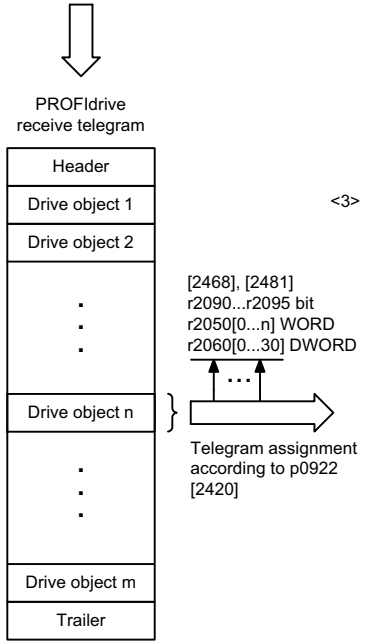
<1> When selecting a standard telegram or a manufacturer-specific telegram via p0922, these interconnection parameters of the command data set CDS0 are automatically set.
<2> Data type according to to the PROFIdrive profile: I16 = Integer16, I32 = Integer32, U16 = Unsigned16, U32 = Unsigned32.
<3> Only for SINAMICS S120.
<4> Only for ENCODER.

1	2	3	4	5	6	7	8
DO: A_INF, B_INF, CU_CX32, CU_G, CU_S, ENCODER, S_INF, SERVO, VECTOR					fp_2439_54_eng.vsd	Function diagram	- 2439 -
PROFIdrive - PZD receive signals, interconnection, profile-specific					11.11.09 V04.04.00	S120/S150/G130/G150	

Figura 2-36 2439 – Segnali di ricezione PZD Interconnessione specifica per profilo

© Siemens AG 2011 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>	Scaling
MOMRED	Torque reduction	101	p1542	[5610.2]	I16	4000 hex ≙ p2003
M_VST	Torque pre-control value	112	p1513[0]	[5060]	I16	4000 hex ≙ p2003
MT_STW	Measuring probe control word	130	p0682	-	U16	
POS_STW	Pos control word	203	(bitwise)	[2462]	U16	
OVERRIDE <3>	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	
M_LIM	Torque limit	310	p1503/p1552/p1554	-	U16	
M_ADD	Additional torque	311	p1495	-	U16	
E_STW1	Control word 1 for Active Infeed (ALM, SMART)	320	(bitwise)	[2447]	U16	
STW1_BM	Control word 1, variant for BM	322	(bitwise)	[2425]	U16	
STW2_BM	Control word 2, variant for BM	324	(bitwise)	[2426]	U16	
E_STW1_BM	Control word 1 for Active Infeed	326	(bitwise)	[2427]	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.
<3> Only for SINAMICS S120.

1	2	3	4	5	6	7	8
DO: A_INF, B_INF, CU_CX32, CU_G, CU_S, S_INF, SERVO, VECTOR					fp_2440_54_eng.vsd	Function diagram	- 2440 -
PROFIdrive - PZD receive signals, interconnection, manufacturer-specific					25.02.10 V04.04.00	S120/S150/G130/G150	

Figura 2-37 2440 – Segnali di ricezione PZD Interconnessione specifica del costruttore

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

PROFIdrive sampling time
Refer to [1020.7]

Signal targets for STW1 in Interface Mode VIK-NAMUR (p2038 = 2) <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 suppression & ready for switching on)	p0840[0] = r2090.0	[2501.3]	[2610]	-
STW1.1	**1 = No OFF2** (enable is possible) <3> 0 = OFF2 (immediate pulse suppression and switching on inhibited)	p0844[0] = r2090.1	[2501.3]	[2610]	-
STW1.2	**1 = No OFF3** (enable possible) <3> 0 = OFF3 (braking with the OFF3 ramp p1135, then pulse suppression and switching on inhibited)	p0848[0] = r2090.2	[2501.3]	[2610]	-
STW1.3	**1 = Enable operation** (pulses can be enabled) 0 = Inhibit operation (suppress 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 = Direction reversal**	p1113[0] = r2090.11	[2505.3]	[3040]	-
STW1.12	**Reserved**	-	-	-	-
STW1.13	**Reserved**	-	-	-	-
STW1.14	**Reserved**	-	-	-	-
STW1.15	**1 = Command Data Set selection CDS bit 0**	<4> p0810[0] = 2090.15	-	[8560]	-

<1> Used in telegram 20.
<2> STW1.10 must be set to ensure that the drive object accepts the process data (PZD).
<3> OC = Operating condition.
<4> Interconnection is not disabled.

1	2	3	4	5	6	7	8
DO: VECTOR					fp_2441_54_eng.vsd	Function diagram	- 2441 -
PROFIdrive - STW1 control word interconnection (p2038 = 2)					14.01.10 V04.04.00	S120/S150/G130/G150	

Figura 2-38 2441 – Parola di comando STW1 Interconnessione (p2038 = 2)

© Siemens AG 2011 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 suppression & ready for switching on)	p0840[0] = r2090.0	[2501.3]	[2610]	-
STW1.1	**1 = No OFF2** (enable is possible) 0 = OFF2 (immediate pulse suppression and switching on inhibited)	p0844[0] = r2090.1	[2501.3]	[2610]	-
STW1.2	**1 = No OFF3** (enable possible) 0 = OFF3 (braking with the OFF3 ramp p1135, then pulse suppression and switching on inhibited)	p0848[0] = r2090.2	[2501.3]	[2610]	-
STW1.3	**1 = Enable operation** (pulses can be enabled) 0 = Inhibit operation (suppress 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 = Continue ramp-function generator** 0 = Freeze 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** <3>	p1113[0] = r2090.11	[2505.3]	[3040]	-
STW1.12	**Reserved**	-	-	-	-
STW1.13	**1 = Motorized potentiometer setpoint raise** <3>	p1035[0] = r2090.13	[2505.3]	[3020]	-
STW1.14	**1 = Motorized potentiometer setpoint lower** <3>	p1036[0] = r2090.14	[2505.3]	[3020]	-
STW1.15	**Reserved**	-	-	-	-

<1> Used in telegrams 1, 2, 3, 4, 5 <5>, 6, 352.
<2> STW1.10 must be set to ensure that the drive object accepts the process data (PZD).
<3> Only for "expanded setpoint channel" and "extended ramp-function generator".
<4> OC = Operating condition.
<5> Only for SINAMICS S120.

1	2	3	4	5	6	7	8
DO: SERVO, VECTOR					fp_2442_54_eng.vsd	Function diagram	- 2442 -
PROFIdrive - STW1 control word interconnection (p2038 = 0)					02.12.10 V04.04.00	S120/S150/G130/G150	

Figura 2-39 2442 – Parola di comando STW1 Interconnessione (p2038 = 0)

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Signal targets for STW2 in Interface Mode SINAMICS (p2038 = 0) <1>

PROFIdrive sampling time
Refer to [1020.7]

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 <4> r2092.0	-	[8565]	-
STW2.1	**Drive data set selection DDS, bit 1**	p0821[0] = r2093.1 <4> r2092.1	-	[8565]	-
STW2.2	**Drive data set selection DDS, bit 2**	p0822[0] = r2093.2 <4> r2092.2	-	[8565]	-
STW2.3	**Drive data set selection DDS, bit 3**	p0823[0] = r2093.3 <4> r2092.3	-	[8565]	-
STW2.4	**Drive data set selection DDS, bit 4**	p0824[0] = r2093.4 <4> r2092.4	-	[8565]	-
STW2.5	**Reserved**	-	-	-	-
STW2.6	**Reserved**	-	-	-	-
STW2.7	**1 = Parking axis**	p0897 = r2093.7 <4> r2092.7	-	-	-
STW2.8	**1 = Traverse to fixed endstop** <2> <3> <5>	p1545[0] = r2093.8	[2520.2]	[8012]	-
STW2.9	**Reserved**	-	-	-	-
STW2.10	**Reserved**	-	-	-	-
STW2.11	**1 = Motor changeover, feedback Signal**	p0828[0] = r2093.11 <4> r2092.11	-	-	-
STW2.12	**Master sign-of-life, bit 0** <5>	p2045 = r2050[3] <4> r2050[2]	-	[2410]	-
STW2.13	**Master sign-of-life, bit 1** <5>				
STW2.14	**Master sign-of-life, bit 2** <5>				
STW2.15	**Master sign-of-life, bit 3** <5>				

<1> Used in telegrams 2, 3, 4, 5, 6, 9, 110 and 111. <3>
<2> Not for telegrams 9, 110 and 111.
<3> Only for SINAMICS S120.
<4> Only for telegram 9.
<5> Not for Vector V/f.

1	2	3	4	5	6	7	8
DO: SERVO, VECTOR					fp_2444_54_eng.vsd	Function diagram	- 2444 -
PROFIdrive - STW2 control word interconnection (p2038 = 0)					14.01.10 V04.04.00	S120/S150/G130/G150	

Figura 2-40 2444 – Parola di comando STW2 Interconnessione (p2038 = 0)

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

PROFIdrive sampling time
Refer to [1020.7]

Signal targets for E_STW1

<1> <7>

Signal	Meaning	Interconnection parameters	[Function diagram] internal control word			[Function diagram] signal target			Inverted
			A_INF	B_INF <6>	S_INF <5>	A_INF	B_INF <6>	S_INF <5>	
STW1.0	↑ **= ON** (close pre-charging/line contactor, pulses can be enabled) 0 = OFF1 (reduce Vdc along a ramp, suppress pulse and open pre-charging/line contactor)	p0840[0] = r2090.0	[8920.3]	[8720.3]	[8820.3]	[8932]	[8732]	[8832]	-
STW1.1	**1 = No OFF2 (enable is possible)** 0 = OFF2 (immediate pulse suppression and switching on inhibited)	p0844[0] = r2090.1	[8920.3]	[8720.3]	[8820.3]	[8932]	[8732]	[8832]	-
STW1.2	**Reserved**		-	-	-	-	-	-	-
STW1.3	**1 = Enable operation (pulses can be enabled)** <3> 0 = Inhibit operation (suppress pulses)	p0852[0] = r2090.3	[8920.3]	-	[8820.3]	[8932]	-	[8832]	-
STW1.4	**Reserved**	-	-	-	-	-	-	-	-
STW1.5	**1 = Infeed, inhibit motoring operation** <4>	p3532= r2090.5	[8920.3]	-	-	[8920]	-	-	-
STW1.6	**1 = Infeed, inhibit regenerative operation** <3>	p3533= r2090.6	[8920.3]	-	[8820.3]	[8920]	-	[8820]	-
STW1.7	↑ **= Acknowledge faults**	p2103[0] = r2090.7	[2546.3]			[8060]			-
STW1.8	**Reserved**	-	-	-	-	-	-	-	-
STW1.9	**Reserved**	-	-	-	-	-	-	-	-
STW1.10	**1 = Control via PLC** <2>	p0854[0] = r2090.10	[8920.3]	[8720.3]	[8820.3]	[8920]	[8720]	[8820]	-
STW1.11	**Reserved**	-	-	-	-	-	-	-	-
STW1.12	**Reserved**	-	-	-	-	-	-	-	-
STW1.13	**Reserved**	-	-	-	-	-	-	-	-
STW1.14	**Reserved**	-	-	-	-	-	-	-	-
STW1.15	**Reserved**	-	-	-	-	-	-	-	-

<1> Used in telegram 370.
<2> STW1.10 must be set to ensure that the drive object accepts the process data (PZD).
<3> Only for A_INF, S_INF
<4> Only for A_INF
<5> B_INF and S_INF only for S120.
<6> Only for S120 and G150
<7> Not for G130.

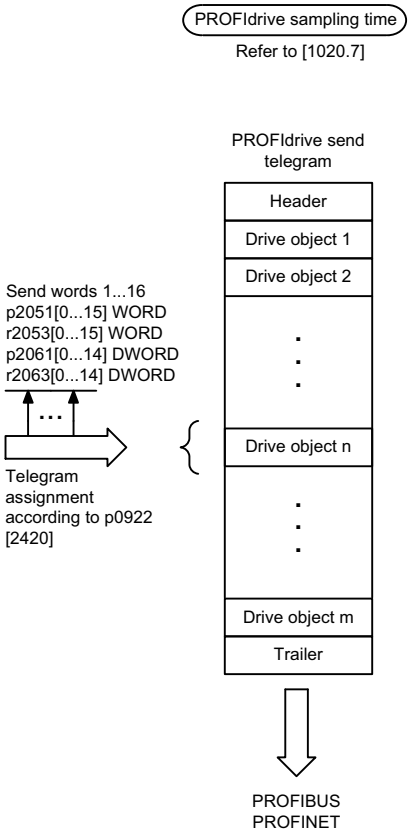
1	2	3	4	5	6	7	8
DO: A_INF, B_INF, S_INF					fp_2447_54_eng.vsd	Function diagram	- 2447 -
PROFIdrive - E_STW1 control word infeed interconnection					22.10.10 V04.04.00	S120/S150/G130/G150	

Figura 2-41 2447 – Parola di comando E_STW1 Infeed Interconnessione

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Signal sources for PZD send signals <1>

	Signal	Description	PROFIdrive Signal No.	Interconnection parameter	Function diagram	Data type	Scaling
	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 SERVO r0063[0] VECTOR r0061 ENCODER	[4710] <2> [4715] [4710]	I16	4000 hex ≙ p2000
	NIST_B	Speed setpoint B (32 bit)	8	r0063 SERVO r0063[0] VECTOR r0061 ENCODER	[4710] <2> [4715] [4710]	I32	4000 0000 hex ≙ p2000
	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	-
<2>	G2_XIST1	Encoder 2 actual position 1	15	r0482[1]	[4704]	U32	-
	G2_XIST2	Encoder 2 actual position 2	16	r0483[1]	[4704]	U32	-
	G3_ZSW	Encoder 3 status word	18	r0481[2]	[4730]	U16	-
	G3_XIST1	Encoder 3 actual position 1	19	r0482[2]	[4704]	U32	-
	G3_XIST2	Encoder 3 actual position 2	20	r0483[2]	[4704]	U32	-
	E_DIGITAL	Digital inputs	21	r2089[2]	[2459]	U16	-
<2>	XIST_A	Position actual value A	28	r2521[0]	[4010]	I32	1 hex ≙ 1 LU
<2>	AKTSATZ	Pos selected block	33	r2670	[3650]	U16	-
	IAIST_GLATT	Absolute actual current, smoothed	51	r0068[1]	[6714]	I16	4000 hex ≙ p2002
	ITIST_GLATT	Current actual value, torque-generating	52	r0078[1]	[6714]	I16	4000 hex ≙ p2002
	MIST_GLATT	Actual torque smoothed	53	r0080[1]	[6714]	I16	4000 hex ≙ p2003
	PIST_GLATT	Power factor, smoothed	54	r0082[1]	[6714]	I16	4000 hex ≙ p2004
	NIST_A_GLATT	Actual speed, smoothed	57	r0063[1]	[4715]	I16	4000 hex ≙ p2000
	MELD_NAMUR	VIK-NAMUR message bit bar	58	r3113	-	U16	-
	IAIST	Absolute actual current	59	r0068[0]	[6714]	I16	4000 hex ≙ p2002
	MIST	Actual torque	60	r0080[0]	[6714]	I16	4000 hex ≙ p2003
<3>	ZSW2_ENC	Status word 2 ENCODER	81	(bitwise)	[2434]	U16	-



<1> Data type according to the PROFIdrive profile: I16 = Integer16, I32 = Integer32, U16 = Unsigned16, U32 = Unsigned32.
<2> Only for SINAMICS S120.
<3> Only for ENCODER.

1	2	3	4	5	6	7	8
DO: A_INF, B_INF, ENCODER, S_INF, SERVO, VECTOR					fp_2449_54_eng.vsd	Function diagram	- 2449 -
PROFIdrive - PZD send signals interconnection, profile-specific					11.11.09 V04.04.00	S120/S150/G130/G150	

Figura 2-42 2449 – Segnali di trasmissione PZD Interconnessione specifica per profilo

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

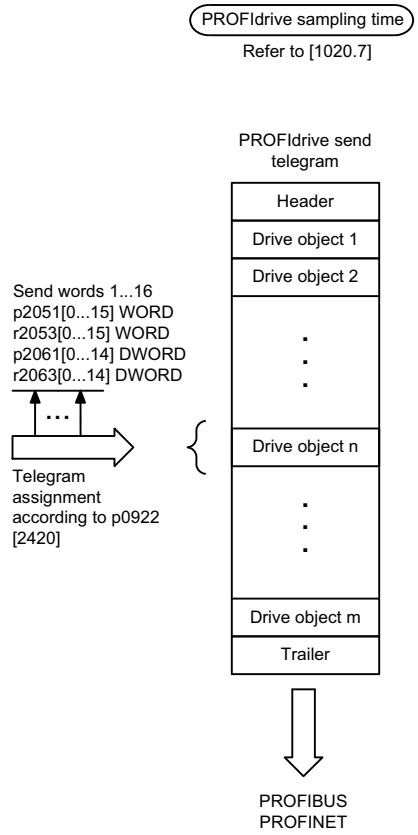
Signal sources for PZD send signals

<1>

Signal	Description	PROFIdrive Signal No.	Interconnection parameter	Function diagram	Data type	Scaling
MELDW	Message word	102	r2089[2]	[2456]	U16	-
MSOLL_GLATT	Total speed setpoint smoothed	120	r0079[1]	[5610] <2>	I16	4000 hex ≙ p2003
AIST_GLATT	Torque utilization smoothed	121	r0081	[8012]	I16	4000 hex ≙ 100%
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	-
MT3_ZS_F	Measuring probe 2 measuring time, falling edge	136	r0687[2]	-	U16	-
MT3_ZS_S	Measuring probe 2 measuring time, rising edge	137	r0686[2]	-	U16	-
MT4_ZS_F	Measuring probe 2 measuring time, falling edge	138	r0687[3]	-	U16	-
MT4_ZS_S	Measuring probe 2 measuring time, rising edge	139	r0686[3]	-	U16	-
MT5_ZS_F	Measuring probe 2 measuring time, falling edge	140	r0687[4]	-	U16	-
MT5_ZS_S	Measuring probe 2 measuring time, rising edge	141	r0686[4]	-	U16	-
MT6_ZS_F	Measuring probe 2 measuring time, falling edge	142	r0687[5]	-	U16	-
MT6_ZS_S	Measuring probe 2 measuring time, rising edge	143	r0686[5]	-	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	-
E_ZSW1	Status word 1 for Active Infeed	321	r2089[1]	[2457]	U16	-
ZSW1_BM	Status word 1, variant for BM	323	r2089[0]	[2428]	U16	-
ZSW2_BM	Status word 2, variant for BM	325	r2089[1]	[2429]	U16	-
E_ZSW1_BM	Status word 1 for Infeed, variant for BM (ALM, BLM, SLM)	327	r2080	[2430]	U16	-
CU_ZSW1	Status word 1 for Control Unit	501	r2089[1]	[2496]	U16	-
M_VST	Torque pre-control value	-	p1513	-	I16	4000 hex ≙ p2003

<2> MT_ZSW … POS_ZSW2

<2> E_ZSW1



<1> Data type according to the PROFIdrive profile: I16 = Integer16, I32 = Integer32, U16 = Unsigned16, U32 = Unsigned32

<2> Only for SINAMICS S120.

1	2	3	4	5	6	7	8
DO: A_INF, B_INF, S_INF, SERVO, TM41, VECTOR					fp_2450_54_eng.vsd	Function diagram	- 2450 -
PROFIdrive - PZD send signals, interconnection, manufacture-specific					26.11.09 V04.04.00	S120/S150/G130/G150	

Figura 2-43 2450 – Segnali di trasmissione PZD Interconnessione specifica del costruttore

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

PROFIdrive sampling time
Refer to [1020.7]

Signal sources for ZSW1 in Interface Mode VIK-NAMUR (p2038 = 2) <1>

Signal	Meaning	Interconnection parameters	[Function diagram] Internal status word	[Function diagram] Signal source	Inverted <2>
ZSW1.0	**1 = Ready for switching on**	p2080[0] = r0899.0	[2503.7]	[2610]	-
ZSW1.1	**1 = Ready for operation** (DC link loaded, pulses inhibited)	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 = 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] = r0056.13	[2522.7]	[6060]	✔
ZSW1.12	**Reserved**	-	-	-	-
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 = Command Data Set selection CDS bit 0**	<4> p2080[15] = r0836.0	-	-	-

<1> Used in telegram 20.
<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.
<4> Interconnection is not disabled.

1	2	3	4	5	6	7	8
DO: VECTOR					fp_2451_54_eng.vsd	Function diagram	- 2451 -
PROFIdrive - ZSW1 status word interconnection (p2038 = 2)					14.01.10 V04.04.00	S120/S150/G130/G150	

Figura 2-44 2451 – Parola di stato ZSW1 Interconnessione (p2038 = 2)

© Siemens AG 2011 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 for switching on**	p2080[0] = r0899.0	[2503.7]	[2610]	-
ZSW1.1	**1 = Ready for operation**	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 = Switching on inhibited 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** <4>	p2080[11] = r1407.7	[2522.7]	[5610] [6060] <5>	✔
ZSW1.12	**1 = Open the 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, 5, 6, 352. <5>
<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.
<4> Not for VECTOR V/f.
<5> Only for SINAMICS S120.

1	2	3	4	5	6	7	8
DO: SERVO, VECTOR					fp_2452_54_eng.vsd	Function diagram	- 2452 -
PROFIdrive - ZSW1 status word interconnection (p2038 = 0)					06.12.10 V04.04.00	S120/S150/G130/G150	

Figura 2-45 2452 – Parola di stato ZSW1 Interconnessione (p2038 = 0)

© Siemens AG 2011 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	**1 = Drive data set DDS effective, bit 1**	p2081[1] = r0051.1	-	[8565]	-
	ZSW2.2	**1 = Drive data set DDS effective, bit 2**	p2081[2] = r0051.2	-	[8565]	-
	ZSW2.3	**1 = Drive data set DDS effective, bit 3**	p2081[3] = r0051.3	-	[8565]	-
	ZSW2.4	**1 = Drive data set DDS effective, bit 4**	p2081[4] = r0051.4	-	[8565]	-
	ZSW2.5	**1 = Alarm class bit 0**	p2081[5] = r2139.11	-	[2548]	-
	ZSW2.6	**1 = Alarm class bit 1**	p2081[6] = r2139.12	-	[2548]	-
	ZSW2.7	**1 = Parking axis active**	p2081[7] = r0896.0	-	-	-
<3> <4>	ZSW2.8	**1 = Traverse to fixed endstop**	p2081[8] = r1406.8	-	[2520]	-
	ZSW2.9	**Reserved**	-	-	-	-
	ZSW2.10	**1 = Pulses enabled**	p2082[13] = r0899.11	[2503.7]	[2610]	-
	ZSW2.11	**1 = Motor data set changeover active**	p2081[11] = r0835.0	-	-	-
<2> <4>	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, <3>5, 6, 9, 110, 111.
<2> These signals are automatically interconnected for clock-cycle synchronous operation.
<3> Only for SINAMICS S120.
<4> Not for Vector V/f.

1	2	3	4	5	6	7	8
DO: SERVO, VECTOR					fp_2454_54_eng.vsd	Function diagram	- 2454 -
PROFIdrive - ZSW2 status word interconnection (p2038 = 0)					15.01.10 V04.04.00	S120/S150/G130/G150	

Figura 2-46 2454 – Parola di stato ZSW2 Interconnessione (p2038 = 0)

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

PROFIdrive sampling time
Refer to [1020.7]

Signal sources for E_ZSW1

<1> <5>

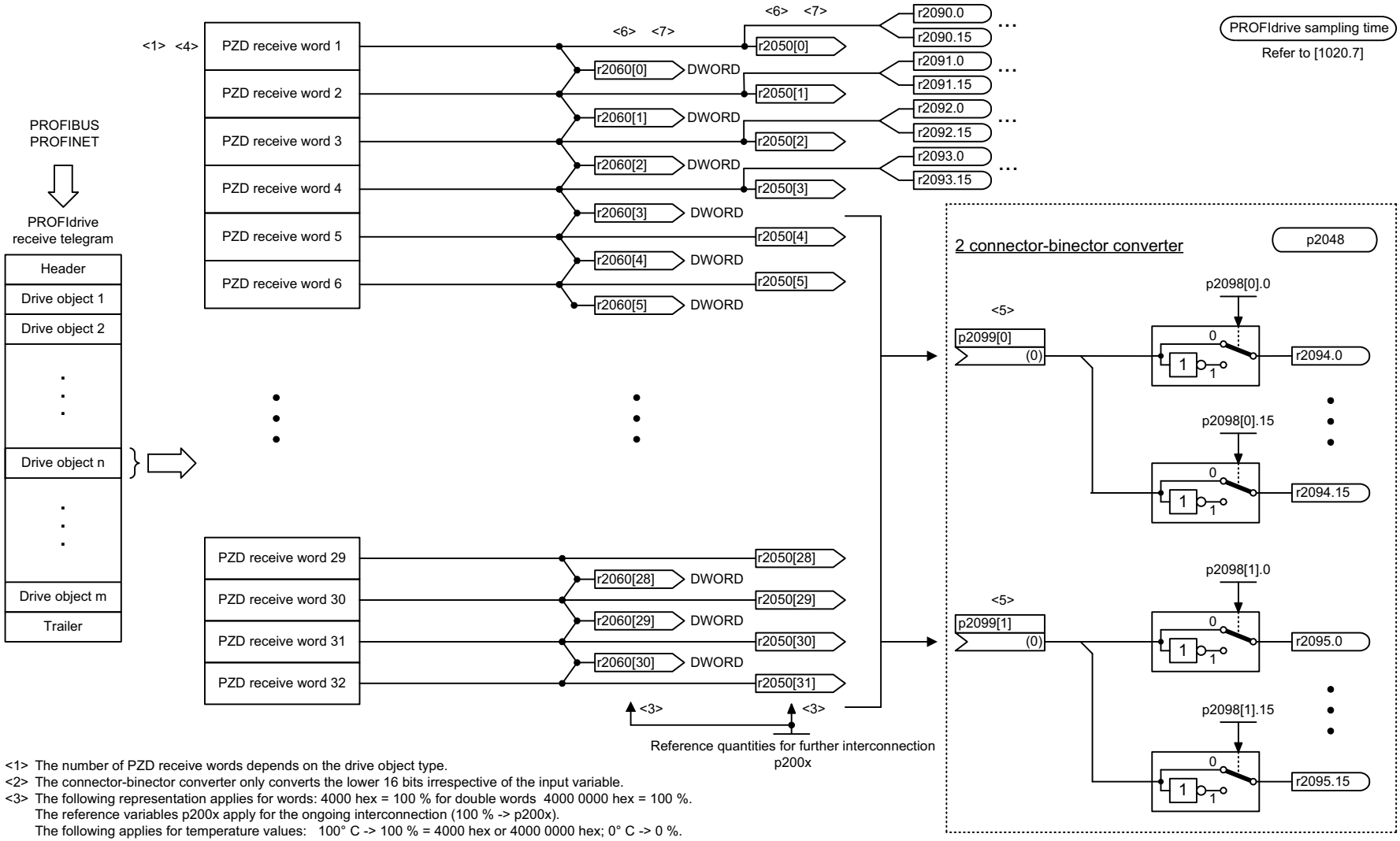
Signal	Meaning	Interconnection parameters	[Function diagram] signal source			[Function diagram] internal status word			Inverted
			A_INF	B_INF <4>	S_INF <3>	A_INF	B_INF <4>	S_INF <3>	
ZSW1.0	**1 = Ready for switching on**	p2080[0] = r0899.0	[8932]	[8732]	[8832]	[8926.7]	[8726.7]	[8826.7]	-
ZSW1.1	**1 = Ready for operation**	p2080[1] = r0899.1	[8932]	[8732]	[8832]	[8926.7]	[8726.7]	[8826.7]	-
ZSW1.2	**1 = Operation enabled**	p2080[2] = r0899.2	[8932]	[8732]	[8832]	[8926.7]	[8726.7]	[8826.7]	-
ZSW1.3	**1 = Fault present**	p2080[3] = r2139.3	[8060]			[2548.7]			-
ZSW1.4	**1 = No OFF2 effective**	p2080[4] = r0899.4	[8932]	[8732]	[8832]	[8926.7]	[8726.7]	[8826.7]	-
ZSW1.5	**Reserved**	-	-	-	-	-	-	-	-
ZSW1.6	**1 = Switching on inhibited**	p2080[6] = r0899.6	[8932]	[8732]	[8832]	[8926.7]	[8726.7]	[8826.7]	-
ZSW1.7	**1 = Alarm present**	p2080[7] = r2139.7	[8065]			[2548.7]			-
ZSW1.8	**Reserved**	-	-	-	-	-	-	-	-
ZSW1.9	**1 = PLC requests control** <2>	p2080[9] = r0899.9	[8926]	[8726]	[8826]	[8926.7]	[8726.7]	[8826.7]	-
ZSW1.10	**Reserved**	-	-	-	-	-	-	-	-
ZSW1.11	**1 = Pre-charging completed**	p2080[11] = r0899.11	[8950]	[8750]	[8850]	[8926.7]	[8726.7]	[8826.7]	-
ZSW1.12	**1 = Line contactor closed**	p2080[12] = r0899.12	[8934]	[8734]	[8834]	[8926.7]	[8726.7]	[8826.7]	-
ZSW1.13	**Reserved**	-	-	-	-	-	-	-	-
ZSW1.14	**Reserved**	-	-	-	-	-	-	-	-
ZSW1.15	**Reserved**	-	-	-	-	-	-	-	-

<1> Used in telegram 370.
<2> The drive object is ready to accept data.
<3> Only for S120.
<4> Only for S120 and G150.
<5> Not for G130.

1	2	3	4	5	6	7	8
DO: A_INF, B_INF, S_INF					fp_2457_54_eng.vsd	Function diagram	- 2457 -
PROFIdrive - E_ZSW1 status word infeed interconnection					22.10.10 V04.04.00	S120/S150/G130/G150	

Figura 2-47 2457 – Parola di stato E_ZSW1 Infeed Interconnessione

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

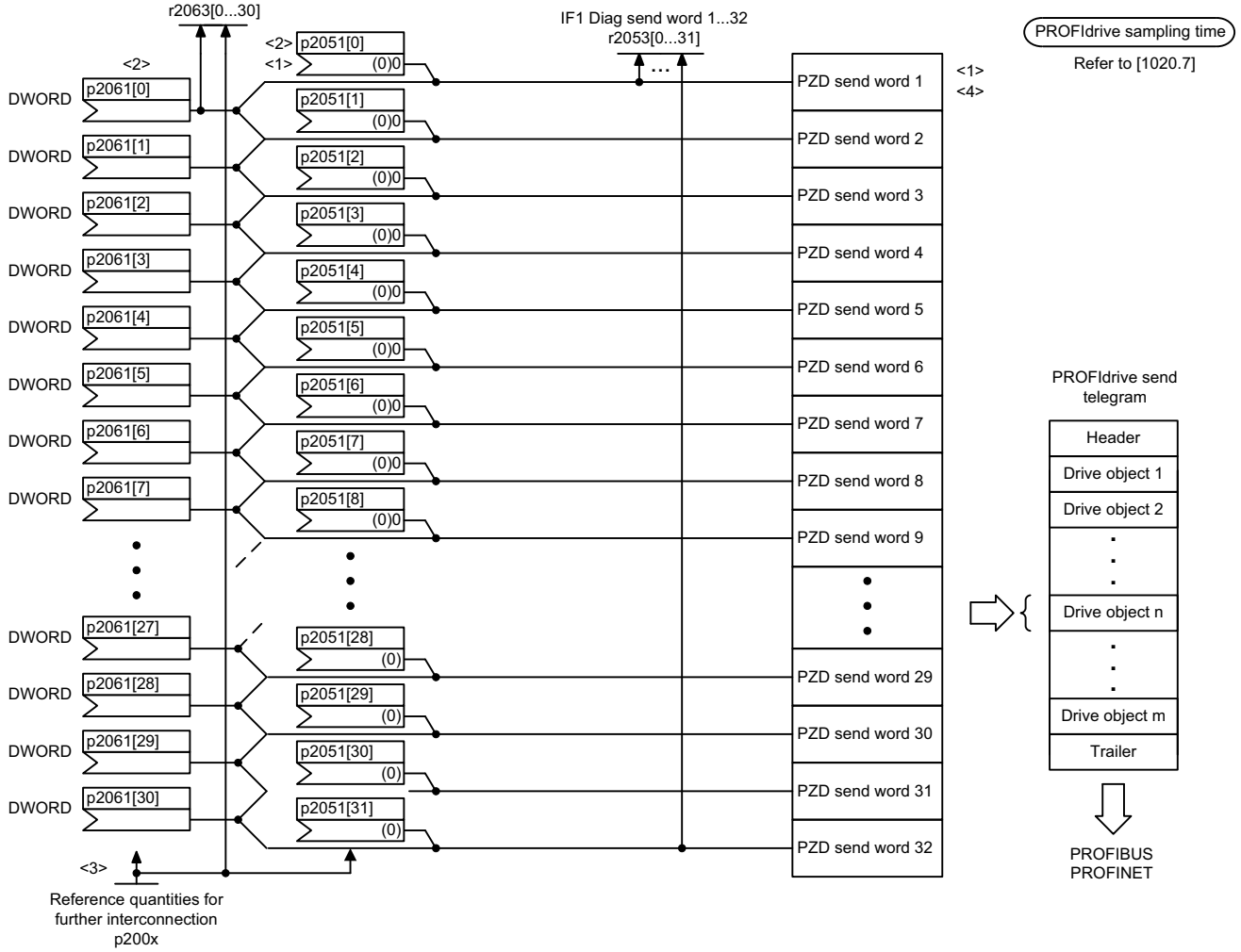


<1> The number of PZD receive words depends on the drive object type.
<2> The connector-binector converter only converts the lower 16 bits irrespective of the input variable.
<3> The following representation applies for words: 4000 hex = 100 % for double words 4000 0000 hex = 100 %.
The reference variables 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> In order to maintain the PROFIdrive profile, receive word 1 must be used as control word (STW1) (due to bit 10 "control requested").
<5> Using the connector-binector converters, the bits can be extracted from two of the PZD receive words 5 to 32 and used as binectors.
<6> Every PZD word can be assigned a word or a double word. Only one of the 2 interconnection parameters r2050 or r2060 can have a value ≠ 0 for a PZD word.
<7> When interconnecting a connector output multiple times all the connector inputs must have either Integer or FloatingPoint data type.

1	2	3	4	5	6	7	8
DO: ENCODER, SERVO, TM41, VECTOR					fp_2468_54_eng.vsd	Function diagram	- 2468 -
PROFIdrive - IF1 receive telegram, free interconnection via BICO (p0922 = 999)					27.05.10 V04.04.00	S120/S150/G130/G150	

Figura 2-48 2468 – IF1 Telegramma di ricezione Interconnessione libera via BICO (p0922 = 999)

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

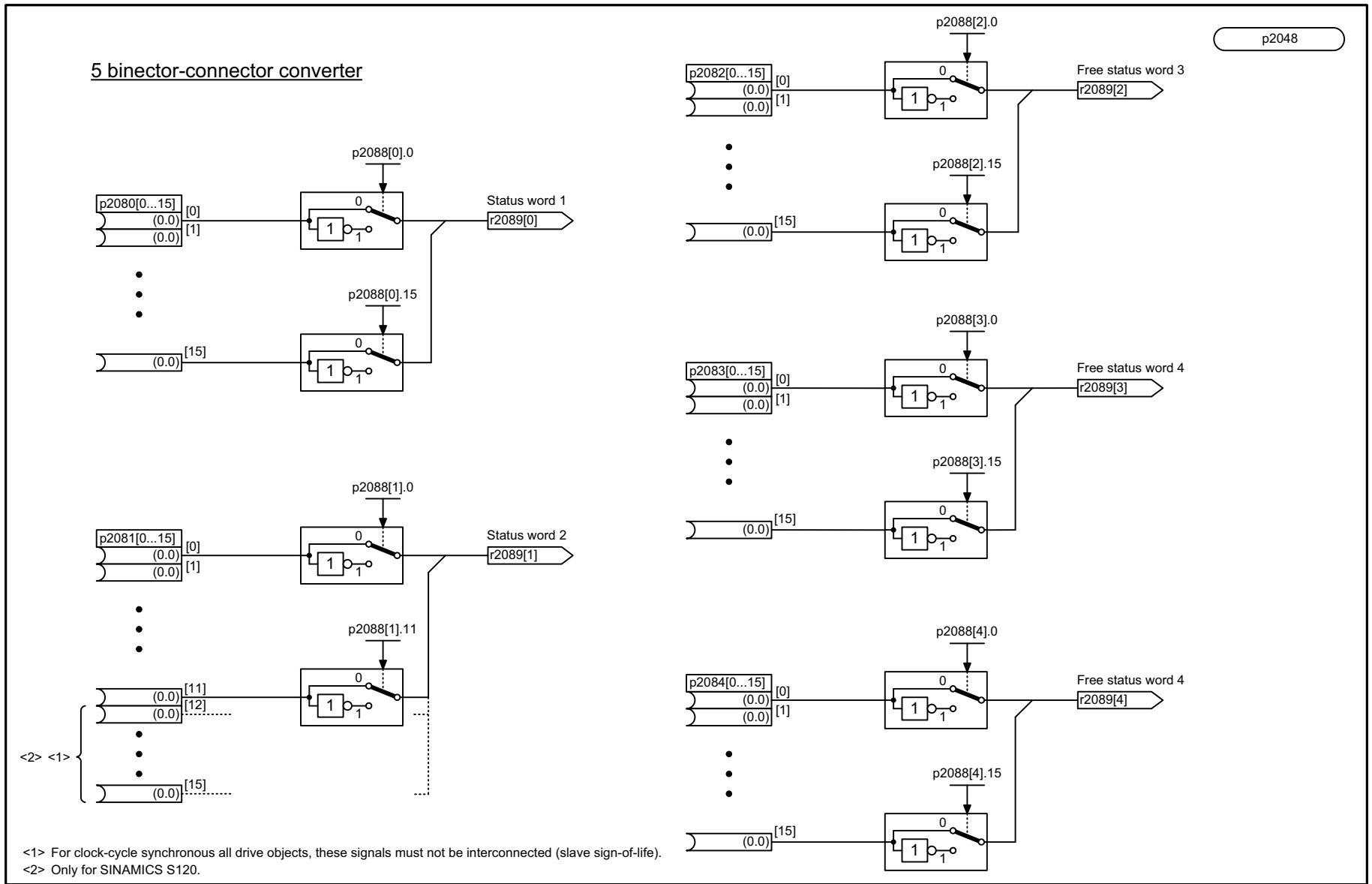


<1> To comply with the PROFIdrive profile, send word 1 must be used as status word 1 (ZSW1), not as DWORD.
<2> A PZD send word can either be supplied via connector input p2051[x] (WORD) or via p2061[x] (DWORD).
The two corresponding connector inputs cannot be interconnected.
<3> Physical word and double 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%.
<4> The number of PZD send words depends on the drive object type.

1	2	3	4	5	6	7	8
DO: ENCODER, SERVO, TM41, VECTOR					fp_2470_54_eng.vsd	Function diagram	- 2470 -
PROFIdrive - IF1 send telegram, free interconnection via BICO (p0922 = 999)					26.01.10 V04.04.00	S120/S150/G130/G150	

Figura 2-49 2470 – IF1 Telegramma di invio Interconnessione libera via BICO (p0922 = 999)

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

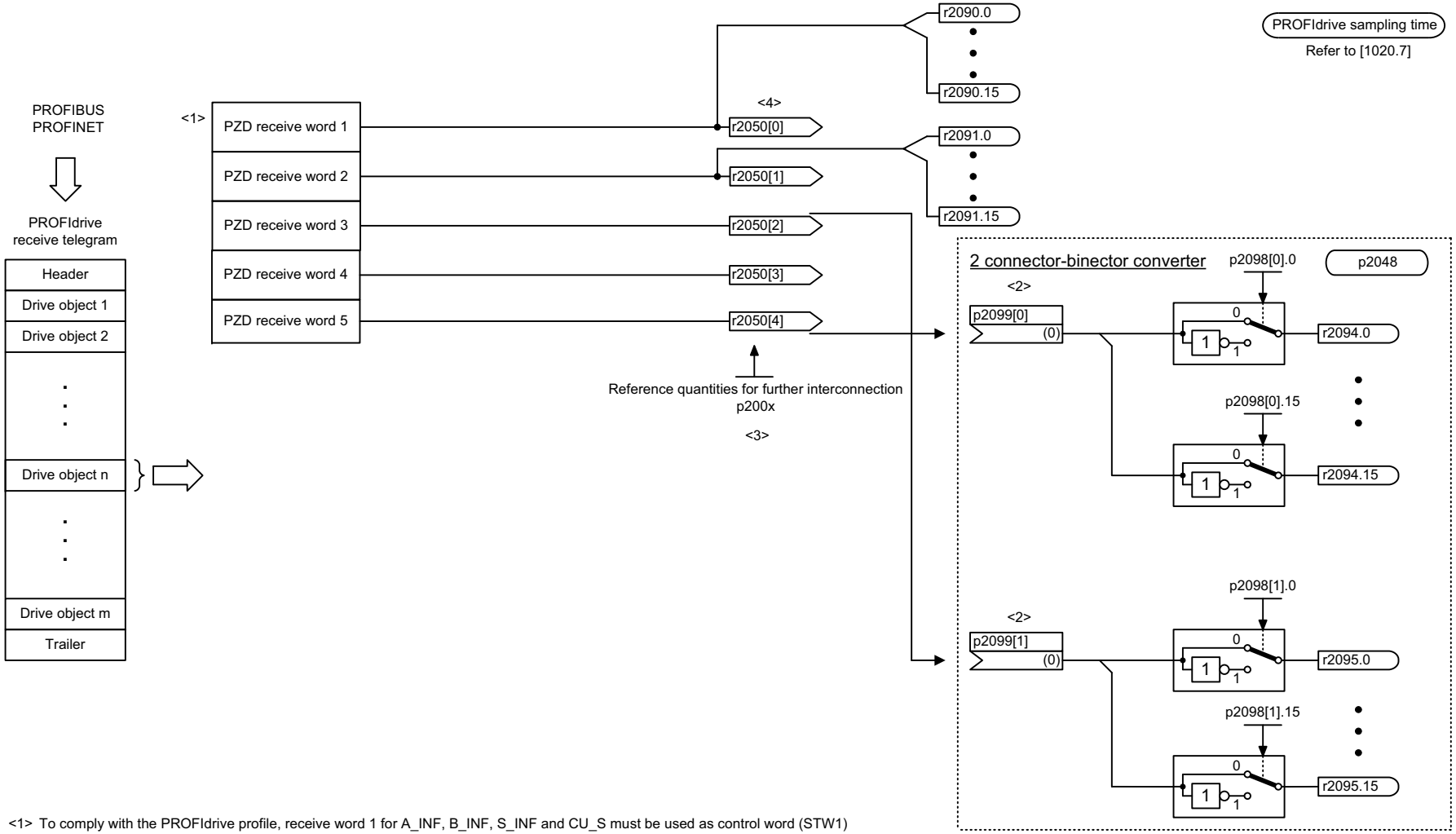


<1> For clock-cycle synchronous all drive objects, these signals must not be interconnected (slave sign-of-life).
<2> Only for SINAMICS S120.

1	2	3	4	5	6	7	8
DO: All objects					fp_2472_54_eng.vsd	Function diagram	- 2472 -
PROFIdrive - IF1 status words, free interconnection					15.01.10 V04.04.00	S120/S150/G130/G150	

Figura 2-50 2472 – IF1 Interconnessione libera parole di stato

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

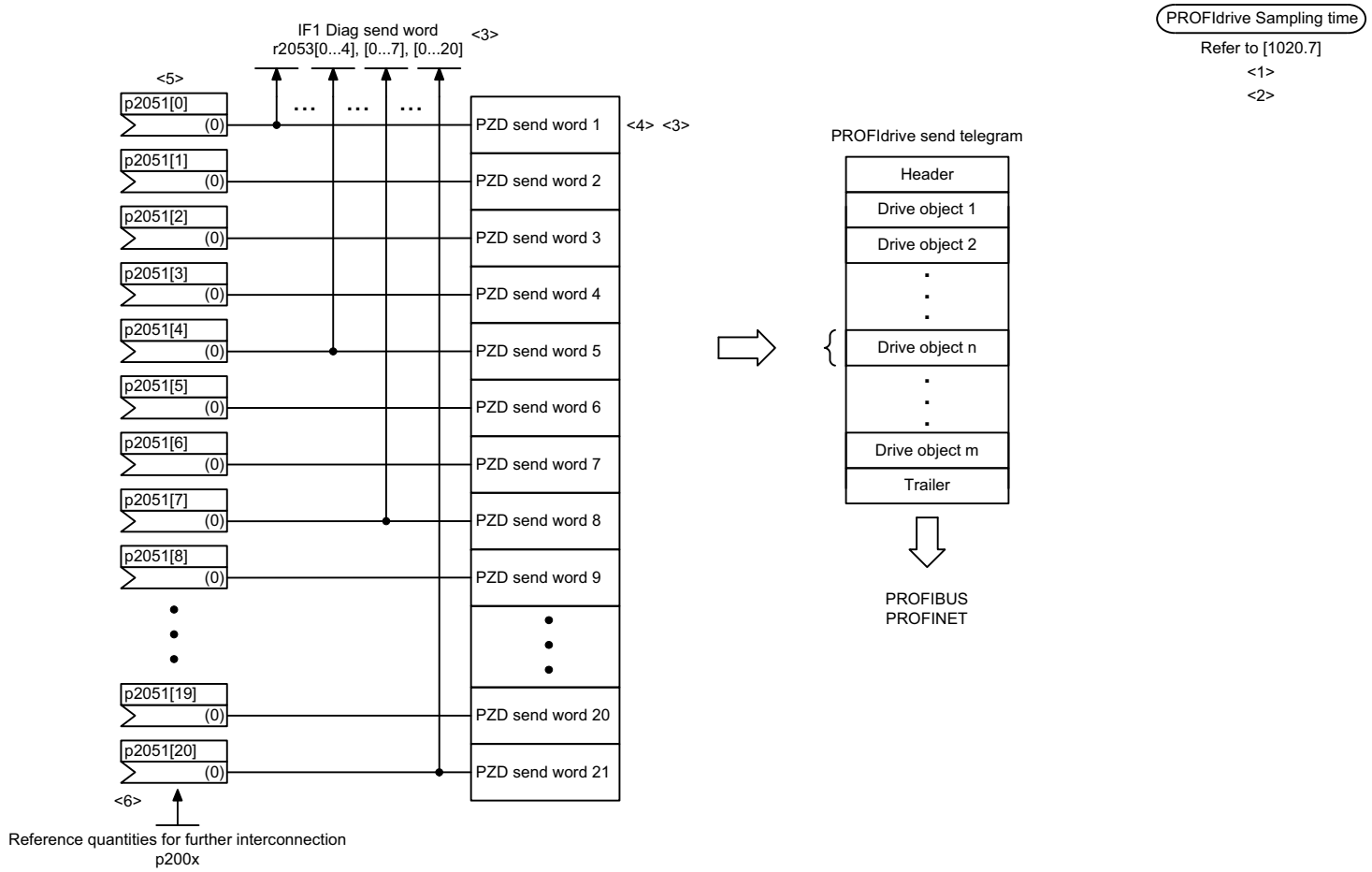


<1> To comply with the PROFIdrive profile, receive word 1 for A_INF, B_INF, S_INF and CU_S must be used as control word (STW1) (due to bit 10 "control requested").
<2> Using the two connector-binector converters, two of the PZD receive words 3 to 5 can be converted into binectors for continued interconnection.
<3> 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 %.
<4> When interconnecting a connector output multiple times all the connector inputs must have either Integer or FloatingPoint data type.

1	2	3	4	5	6	7	8
DO: A_INF, B_INF, S_INF, CU_G, CU_S, TB30, TM15DI_DO, TM31, TM120					fp_2481_54_eng.vsd	Function diagram	- 2481 -
PROFIdrive - IF1 receive telegram, free interconnection via BICO (p0922 = 999)					27.05.10 V04.04.00	S120/S150/G130/G150	

Figura 2-51 2481 – IF1 Telegramma di ricezione Interconnessione libera via BICO (p0922 = 999)

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

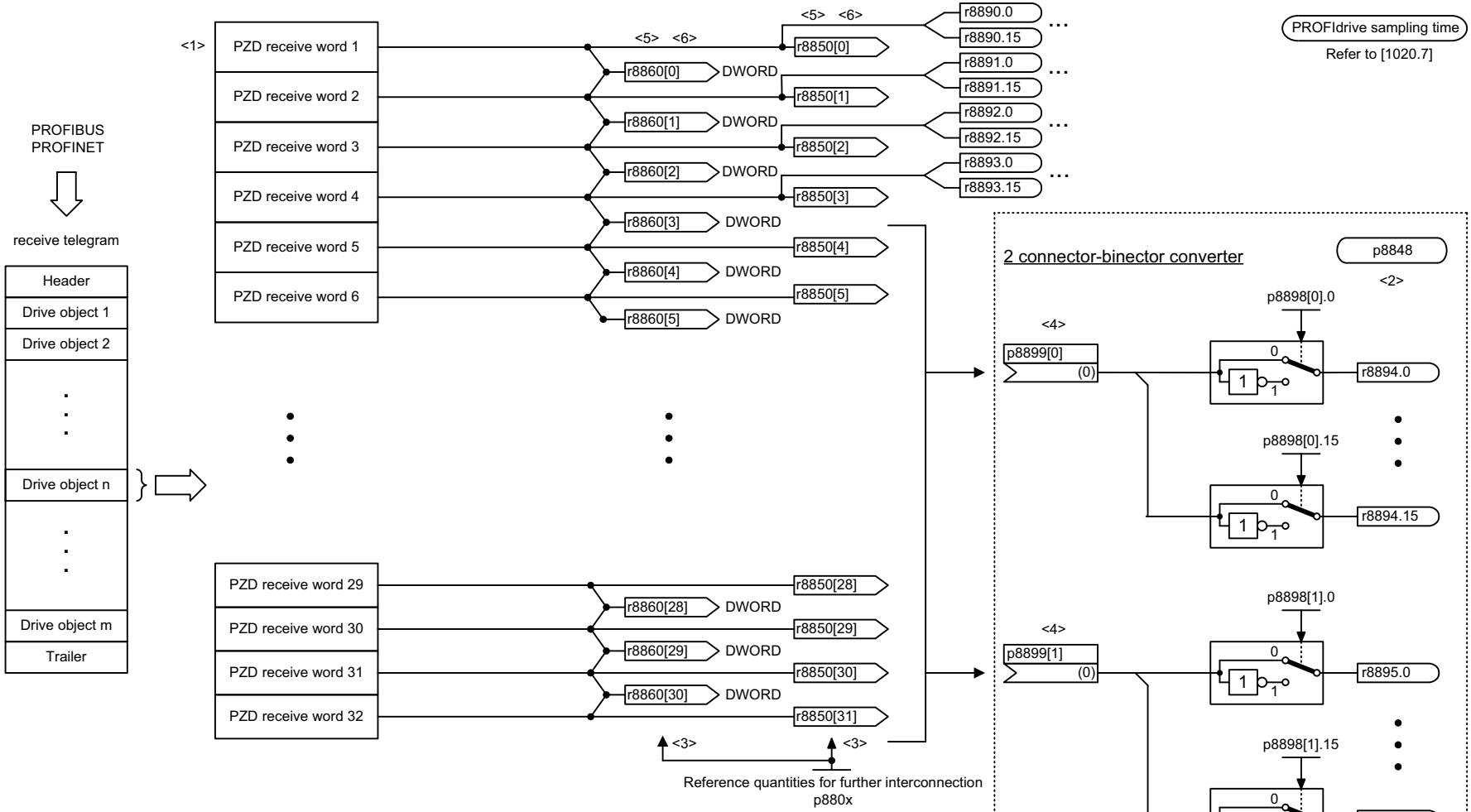


<1> A_INF and S_INF not for G130/G150.
<2> TM15DI_DO, TM120 not for G130/G150.
<3> The number of PZD receive words depends on the drive object type.
<4> In order to maintain the PROFIdrive profile, send word 1 must be used as status word 1 (ZSW1) for A_INF, B_INF, S_INF and CU_S.
<5> Using the binector/connector converters at [2472], bits of 4 send words can be interconnected with any binectors.
<6> 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: A_INF, B_INF, CU_G, CU_S, S_INF, TB30, TM15DI_DO, TM31, TM120					fp_2483_54_eng.vsd	Function diagram	- 2483 -
PROFIdrive - IF1 send telegram, free interconnection via BICO (p0922 = 999)					02.09.10 V04.04.00	S120/S150/G130/G150	

Figura 2-52 2483 – IF1 Telegramma di invio Interconnessione libera via BICO (p0922 = 999)

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

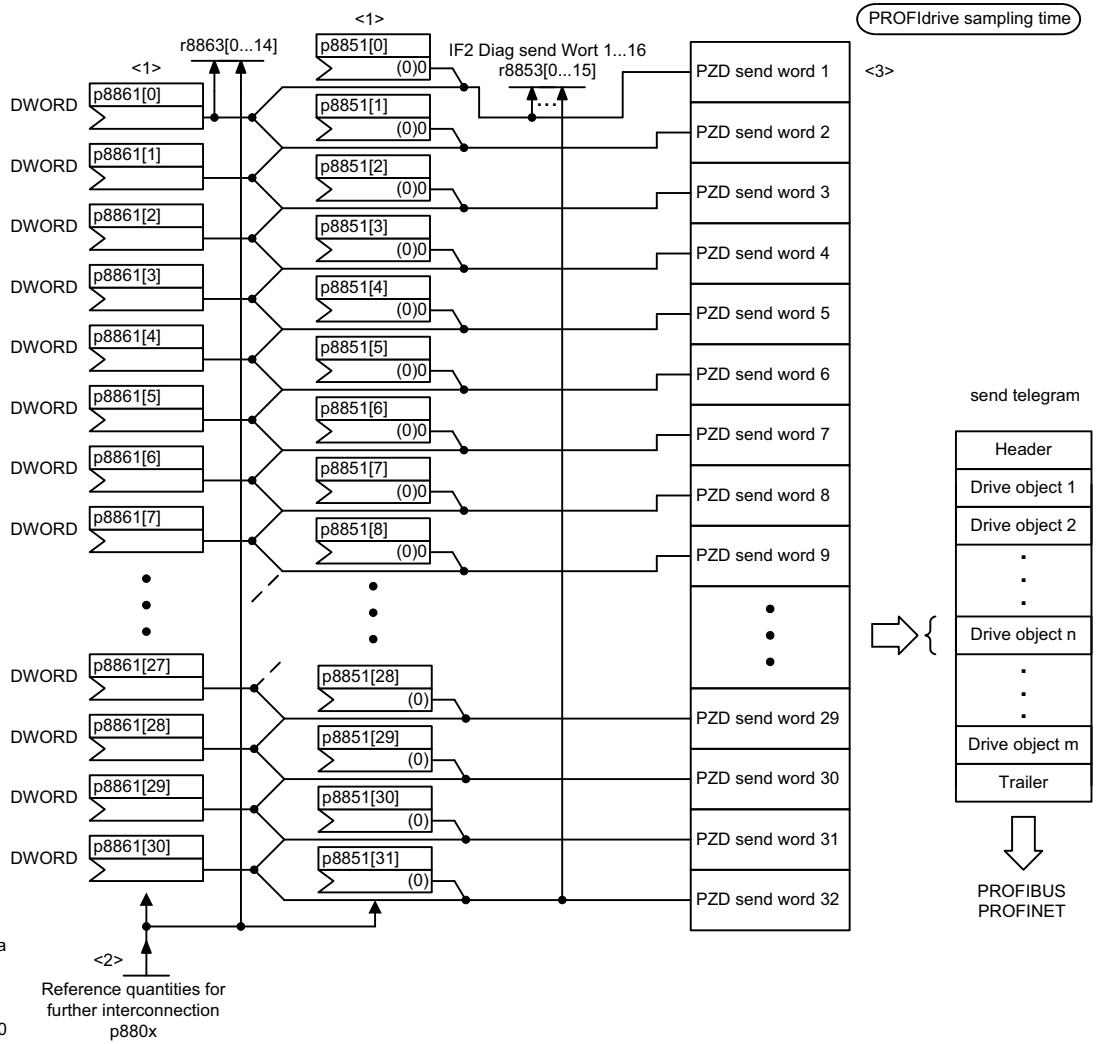


<1> The number of PZD receive words depends on the drive object type.
<2> The connector-binector converter only converts the lower 16 bits irrespective of the input variable.
<3> The following representation applies for words: 4000 hex = 100 % for double words 40000 0000 hex = 100 %.
The reference variables p880x apply for the ongoing interconnection (100 % -> p880x).
The following applies for temperature values: 100 °C -> 100 % = 4000 hex or 40000 0000 hex; 0 °C -> 0 %.
<4> Using the connector-binector converters, the bits can be extracted from two of the PZD receive words 5 to 16 and used as binectors.
<5> Every PZD word can be assigned a word or a double word. Only one of the 2 interconnection parameters r8850 or r8860 can have a value ≠ 0 for a PZD word.
<6> When interconnecting a connector output multiple times all the connector inputs must have either Integer or FloatingPoint data type.

1	2	3	4	5	6	7	8
DO: ENCODER, SERVO, TM41, VECTOR					fp_2485_54_eng.vsd	Function diagram	- 2485 -
PROFIdrive - IF2 receive telegram, free interconnection					03.09.10 V04.04.00	S120/S150/G130/G150	

Figura 2-53 2485 – IF2 Telegramma di ricezione Interconnessione libera via BICO (p0922 = 999)

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

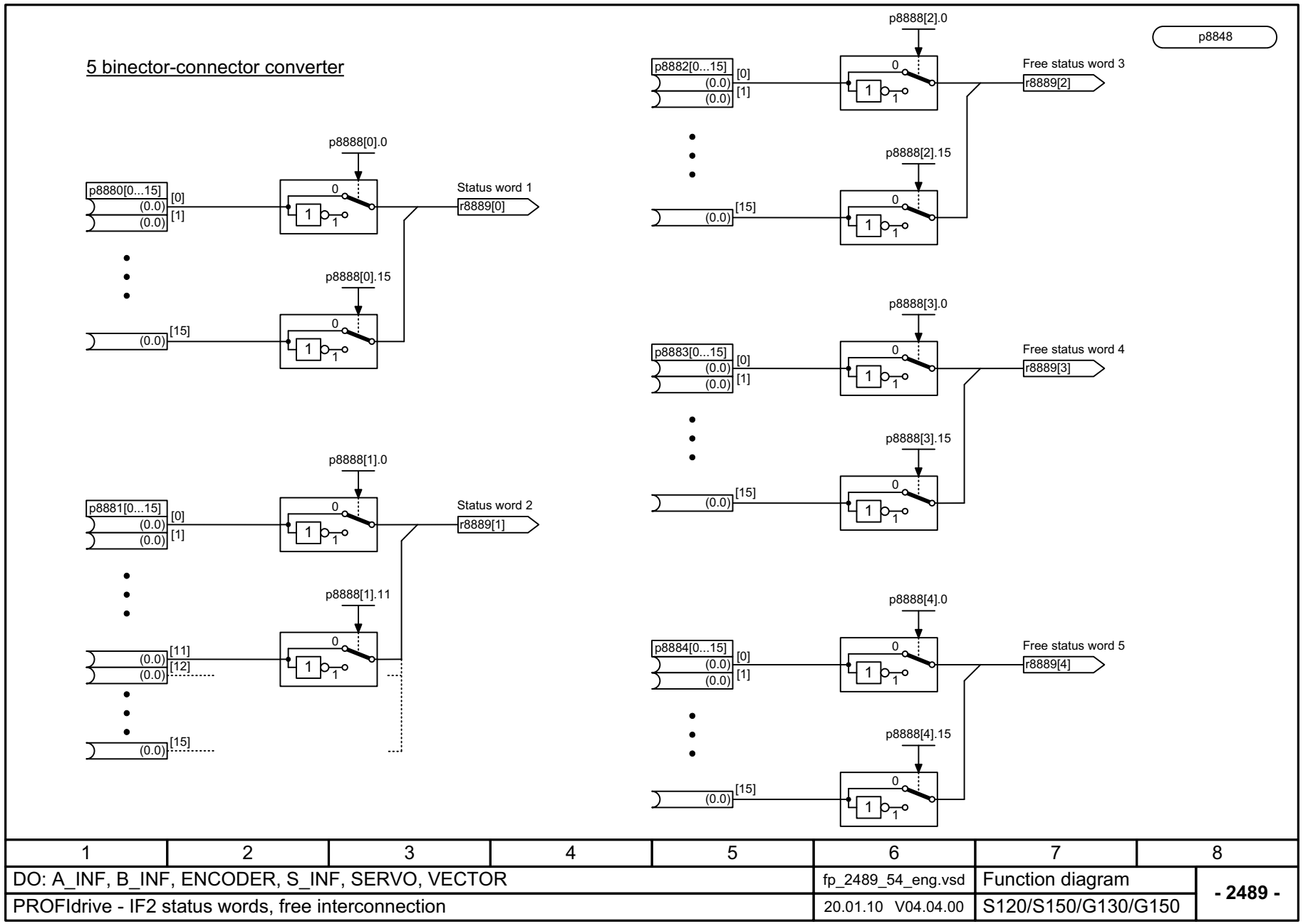


<1> A PZD send word can either be supplied via connector input p8851[x] (WORD) or via p8861[x] (DWORD).
The two corresponding connector inputs cannot be interconnected.
<2> Physical word and double word values are inserted in the telegram as referenced variables. p880x apply as reference variables (telegram contents = 4000 hex or 4000 0000 hex in the case of double words, if the input variable has the value p880x).
The following applies for temperature values: 100 °C -> 100 % = 4000 hex; 0 °C -> 0% = 4000 0000 hex.
<3> The number of PZD send words depends on the drive object type.

1	2	3	4	5	6	7	8
DO: ENCODER, SERVO, TM41, VECTOR					fp_2487_54_eng.vsd	Function diagram	- 2487 -
PROFIdrive - IF2 send telegram, free interconnection					03.09.10 V04.04.00	S120/S150/G130/G150	

Figura 2-54 2487 – IF2 Telegramma di invio Interconnessione libera via BICO (p0922 = 999)

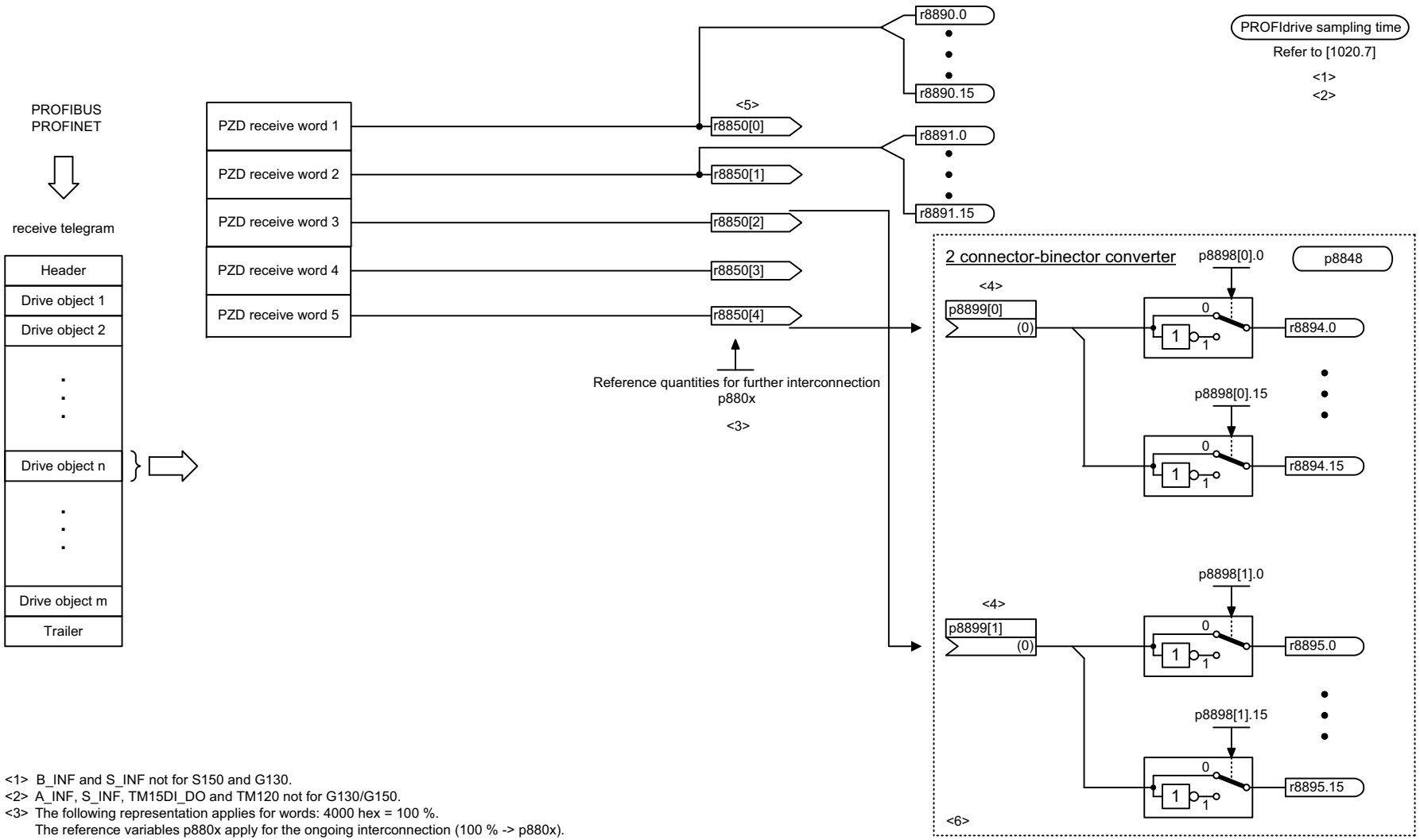
© Siemens AG 2011 All Rights Reserved



1	2	3	4	5	6	7	8
DO: A_INF, B_INF, ENCODER, S_INF, SERVO, VECTOR					fp_2489_54_eng.vsd	Function diagram	- 2489 -
PROFIdrive - IF2 status words, free interconnection					20.01.10 V04.04.00	S120/S150/G130/G150	

Figura 2-55 2489 – IF2 Interconnessione libera parole di stato

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

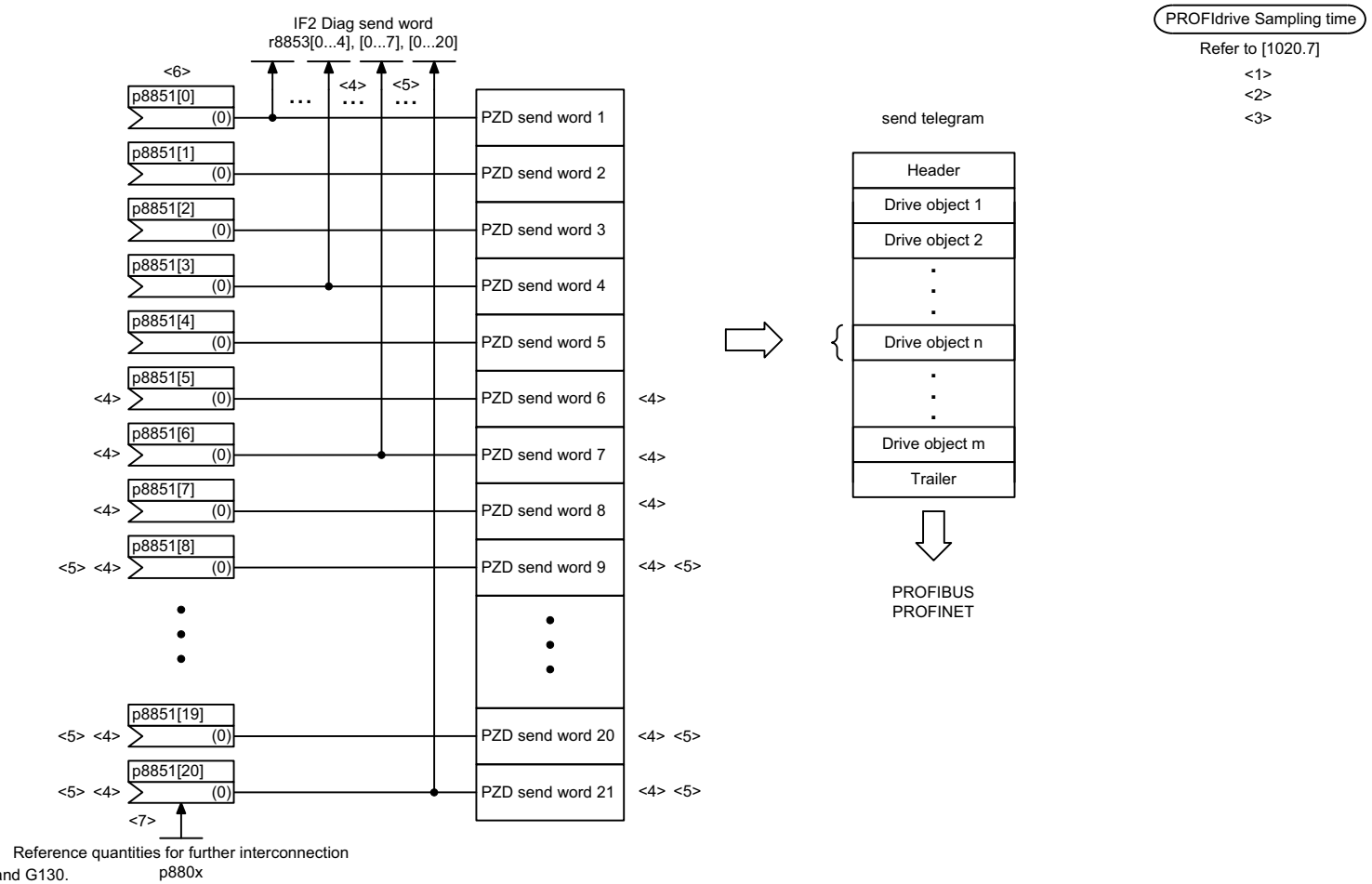


<1> B_INF and S_INF not for S150 and G130.
<2> A_INF, S_INF, TM15DI_DO and TM120 not for G130/G150.
<3> The following representation applies for words: 4000 hex = 100 %.
The reference variables p880x apply for the ongoing interconnection (100 % -> p880x).
The following applies for temperature values: 100 °C -> 100 % = 4000 hex; 0 °C -> 0 %.
<4> Using the two connector-binector converters, two of the PZD receive words 3 to 5 can be converted into binectors for continued interconnection.
<5> When interconnecting a connector output multiple times all the connector inputs must have either Integer or FloatingPoint data type.
<6> Not for TB30, TM15DI_DO, TM31 and TM120.

1	2	3	4	5	6	7	8
DO: A_INF, B_INF, CU_G, CU_S, S_INF, TB30, TM15DI_DO, TM31, TM120					fp_2491_54_eng.vsd	Function diagram	- 2491 -
PROFIdrive - IF2 receive telegram, free interconnection					12.10.10 V04.04.00	S120/S150/G130/G150	

Figura 2-56 2491 – IF2 Telegramma di ricezione Interconnessione libera

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved



<1> B_INF and S_INF not for S150 and G130.
<2> A_INF and S_INF not for G130/G150.
<3> TM15DI_DO and TM120 not for G130/G150.
<4> Not for TB30, TM15DI_DO, TM31 and TM120.
<5> Only for CU_S and CU_G
<6> Using the binector/connector converters at [2472], bits of 4 send words can be interconnected with any binectors.
<7> The following representation applies for words: 4000 hex = 100 %.
The reference variables p880x apply for the ongoing interconnection (100 % -> p880x).
The following applies for temperature values: 100 °C -> 100 % = 4000 hex; 0 °C -> 0 %.

1	2	3	4	5	6	7	8
DO: A_INF, B_INF, CU_G, CU_S, S_INF,TB30, TM15DI_DO, TM31, TM120					fp_2493_54_eng.vsd	Function diagram	- 2493 -
PROFIdrive - IF2 send telegram, free interconnection					12.10.10 V04.04.00	S120/S150/G130/G150	

Figura 2-57 2493 – IF2 Telegramma di invio Interconnessione libera

© Siemens AG 2011 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_STW1.0	**Central measuring probe, synchronizing signal source**	p0681[0] = r2090.0	-	-	-
CU_STW1.1	**RTC real time synchronization PING**	p3104 = r2090.1	-	-	-
CU_STW1.2	**ESR-Trigger** <2>	p0890.0 = r2090.2	-	-	-
CU_STW1.3	**Reserved**	-	-	-	-
CU_STW1.4	**Reserved**	-	-	-	-
CU_STW1.5	**Reserved**	-	-	-	-
CU_STW1.6	**Reserved**	-	-	-	-
CU_STW1.7	**1. Acknowledge faults**	p2103[0] = r2090.7	-	-	-
CU_STW1.8	**Reserved**	-	-	-	-
CU_STW1.9	**Reserved**	-	-	-	-
CU_STW1.10	**Control via PLC**	p3116 = r2090.10	-	-	-
CU_STW1.11	**Reserved**	-	-	-	-
CU_STW1.12	**Master sign-of-life bit 0**	p2045 =r2050[0]	-	-	-
CU_STW1.13	**Master sign-of-life bit 1**				
CU_STW1.14	**Master sign-of-life bit 2**				
CU_STW1.15	**Master sign-of-life bit 3**				

<1> Used in telegrams 390 to 394.
<2> Only available when the function module "extended setpoint channel" is active (r0108.9 = 1).

1	2	3	4	5	6	7	8
DO: CU_G, CU_S					fp_2495_54_eng.vsd	Function diagram	- 2495 -
PROFIdrive - CU_STW1 control word 1 Control Unit interconnection					07.12.10 V04.04.00	S120/S150/G130/G150	

Figura 2-58 2495 – CU_STW Parola di comando 1 Interconnessione Control Unit

© Siemens AG 2011 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 (SYNC)**	p2081[8] = r0899.8	-	-	-
CU_ZSW1.9	**1 = No alarm present**	p2081[9] = r3114.9	-	-	✔
CU_ZSW1.10	**1 = No fault present**	p2081[10] = r3114.10	-	-	✔
CU_ZSW1.11	**1 = No safety message 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 to 394.

<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_G, CU_S					fp_2496_54_eng.vsd	Function diagram	- 2496 -
PROFIdrive - CU_ZSW1 status word 1 Control Unit interconnection					07.12.10 V04.04.00	S120/S150/G130/G150	

Figura 2-59 2496 – CU_ZSW1 Parola di stato 1 Interconnessione Control Unit

© Siemens AG 2011 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	**Digital output 12 (DI/DO 12)** <2>	p0742[0] = r2091.4	-	-	-
A_DIGITAL.5	**Digital output 13 (DI/DO 13)** <2>	p0743[0] = r2091.5	-	-	-
A_DIGITAL.6	**Digital output 14 (DI/DO 14)** <2>	p0744[0] = r2091.6	-	-	-
A_DIGITAL.7	**Digital output 15 (DI/DO 15)** <2>	p0745[0] = r2091.7	-	-	-
A_DIGITAL.8	**Reserved**	-	-	-	-
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 to 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_G, CU_S					fp_2497_54_eng.vsd	Function diagram	- 2497 -
PROFIdrive - A_DIGITAL interconnection					07.12.10 V04.04.00	S120/S150/G130/G150	

Figura 2-60 2497 – Interconnessione A_DIGITAL

© Siemens AG 2011 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>	p2081[0] = r0722.8	-	-	-
E_DIGITAL.1	**Digital input 9 (DI/DO 9)** <2>	p2081[1] = r0722.9	-	-	-
E_DIGITAL.2	**Digital input 10 (DI/DO 10)** <2>	p2081[2] = r0722.10	-	-	-
E_DIGITAL.3	**Digital input 11 (DI/DO 11)** <2>	p2081[3] = r0722.11	-	-	-
E_DIGITAL.4	**Digital input 12 (DI/DO 12)** <2>	p2081[4] = r0722.12	-	-	-
E_DIGITAL.5	**Digital input 13 (DI/DO 13)** <2>	p2081[5] = r0722.13	-	-	-
E_DIGITAL.6	**Digital input 14 (DI/DO 14)** <2>	p2081[6] = r0722.14	-	-	-
E_DIGITAL.7	**Digital input 15 (DI/DO 15)** <2>	p2081[7] = r0722.15	-	-	-
E_DIGITAL.8	**Digital input 0 (DI 0)**	p2081[8] = r0722.0	-	-	-
E_DIGITAL.9	**Digital input 1 (DI 1)**	p2081[9] = r0722.1	-	-	-
E_DIGITAL.10	**Digital input 2 (DI 2)**	p2081[10] = r0722.2	-	-	-
E_DIGITAL.11	**Digital input 3 (DI 3)**	p2081[11] = r0722.3	-	-	-
E_DIGITAL.12	**Digital input 4 (DI 4)**	p2081[12] = r0722.4	-	-	-
E_DIGITAL.13	**Digital input 5 (DI 5)**	p2081[13] = r0722.5	-	-	-
E_DIGITAL.14	**Digital input 6 (DI 6)**	p2081[14] = r0722.6	-	-	-
E_DIGITAL.15	**Digital input 7 (DI 7)**	p2081[15] = r0722.7	-	-	-

<1> Used in telegrams 390 to 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_G, CU_S					fp_2498_54_eng.vsd	Function diagram	- 2498 -
PROFIdrive - E_DIGITAL interconnection					08.10.10 V04.04.00	S120/S150/G130/G150	

Figura 2-61 2498 – Interconnessione E_DIGITAL

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

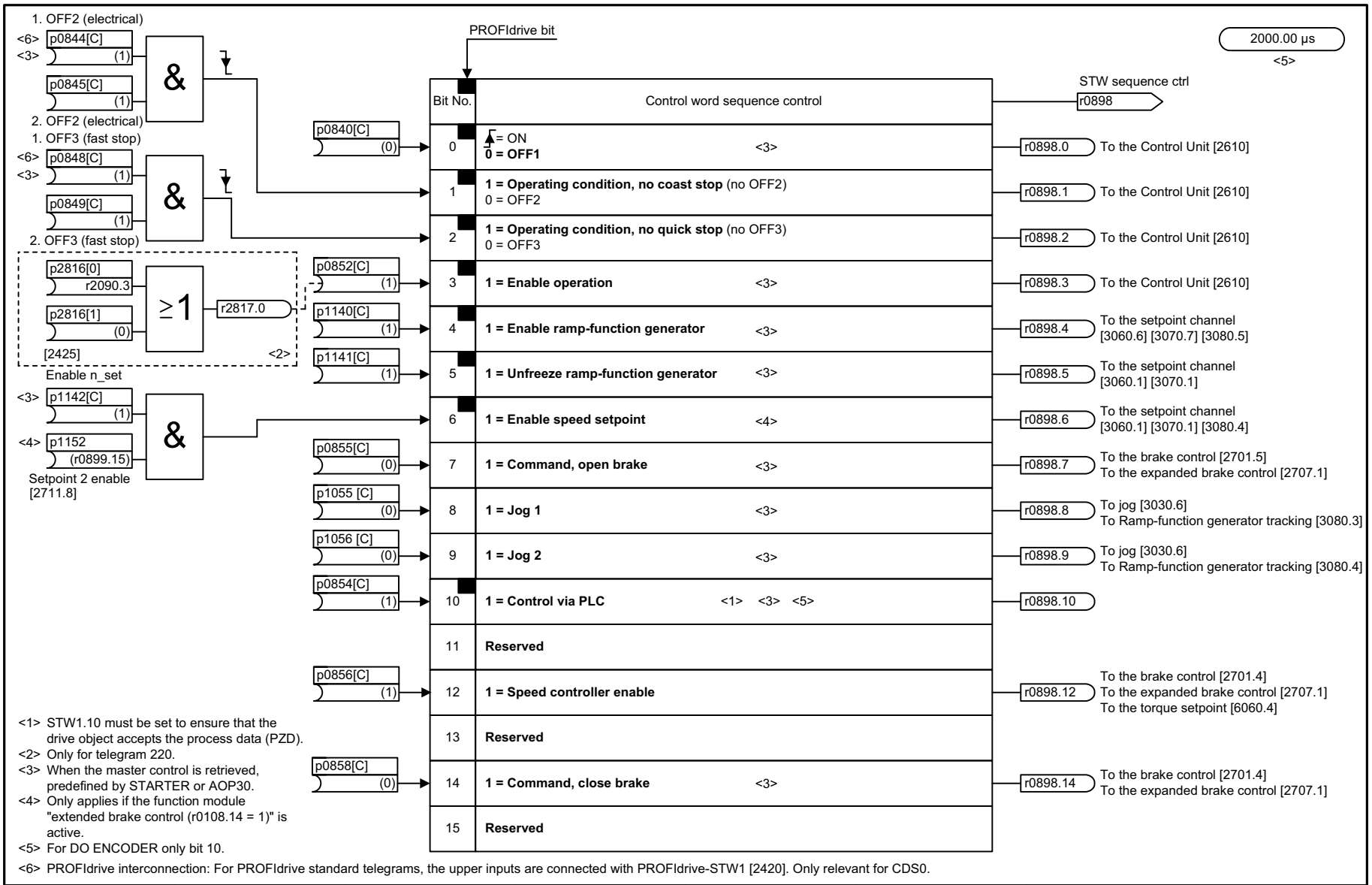
2.7 Parole di comando/stato interne

Schemi logici

2501 – Parola di comando, controllo sequenziale	2-1019
2503 – Parola di stato, controllo sequenziale	2-1020
2505 – Parola di comando canale del valore di riferimento	2-1021
2520 – Parola di comando regolatore di velocità	2-1022
2522 – Parola di stato regolatore di velocità	2-1023
2526 – Parola di stato regolazione	2-1024
2530 – Parola di stato regolazione di corrente	2-1025
2534 – Parola di stato sorveglianze 1	2-1026
2536 – Parola di stato sorveglianze 2	2-1027
2537 – Parola di stato sorveglianze 3	2-1028
2546 – Parola di comando anomalie/avvisi	2-1029
2548 – Parola di stato anomalie/avvisi 1 e 2	2-1030

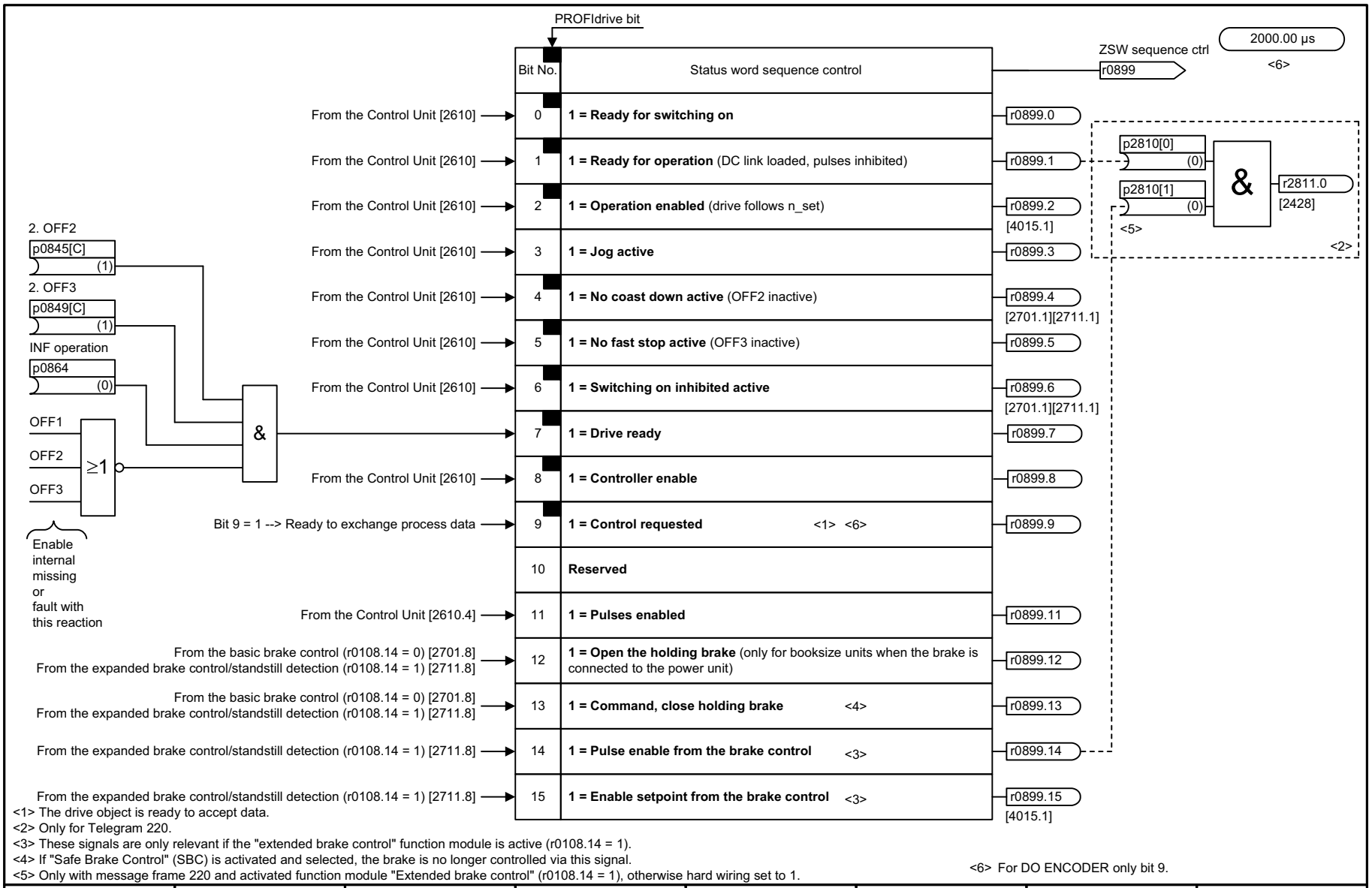
© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Figura 2-62 2501 – Parola di comando, controllo sequenziale



© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

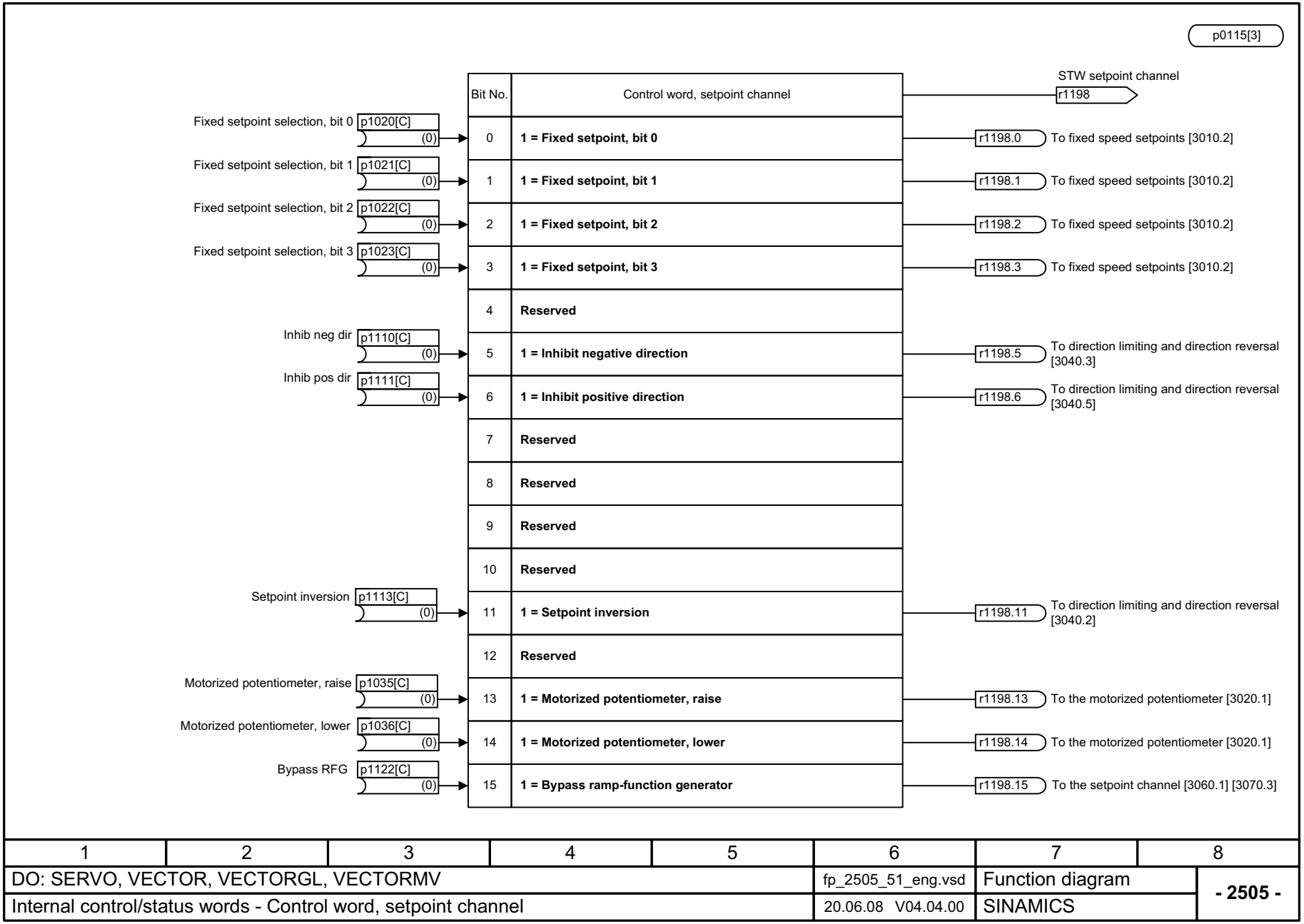
Figura 2-63 2503 – Parola di stato, controllo sequenziale



<1> The drive object is ready to accept data.
<2> Only for Telegram 220.
<3> These signals are only relevant if the "extended brake control" function module is active (r0108.14 = 1).
<4> If "Safe Brake Control" (SBC) is activated and selected, the brake is no longer controlled via this signal.
<5> Only with message frame 220 and activated function module "Extended brake control" (r0108.14 = 1), otherwise hard wiring set to 1.
<6> For DO ENCODER only bit 9.

1	2	3	4	5	6	7	8
DO: ENCODER, SERVO, VECTOR					fp_2503_54_eng.vsd	Function diagram	- 2503 -
Internal control/status words - Status word, sequence control					06.12.10 V04.04.00	S120/S150/G130/G150	

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved



1	2	3	4	5	6	7	8
DO: SERVO, VECTOR, VECTORGL, VECTORMV					fp_2505_51_eng.vsd	Function diagram	- 2505 -
Internal control/status words - Control word, setpoint channel					20.06.08 V04.04.00	SINAMICS	

Figura 2-64 2505 – Parola di comando canale del valore di riferimento

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p0115[1] (Motor Modules)
1000.00 µs

STW n_ctrl r1406 <1> <2>

Bit No.	Control word, speed controller	Servo <1> <2>	Vector	
0	**Reserved**	-	-	
1	**Reserved**	-	-	
2	**Reserved**	-	-	
3	**Reserved**	-	-	
4	**1 = speed controller, hold I component**	-	✔	r1406.4 To the speed controller [6040.4]
5	**1 = speed controller, set I component**	-	✔	r1406.5 To the speed controller [6040.4]
6	**Reserved**	-	-	
7	**Reserved**	-	-	
8	**1 = Travel to fixed stop** <2>	✔	✔	r1406.8 To torque signals, Motor locked/stalled [8012.5] <2>
9	**Reserved**	-	-	
10	**Reserved**	-	-	
11	**1 = Droop enable**	-	✔	r1406.11 To the speed setpoint, droop [6030.1]
12	**1 = Closed-loop torque control active**	✔	✔	r1406.12 To the closed-loop speed control [5060.1 and 6060.1] <2>
13	**Reserved**	-	-	
14	**Reserved**	-	-	
15	**Set speed adaptation controller I component**	-	✔	r1406.15

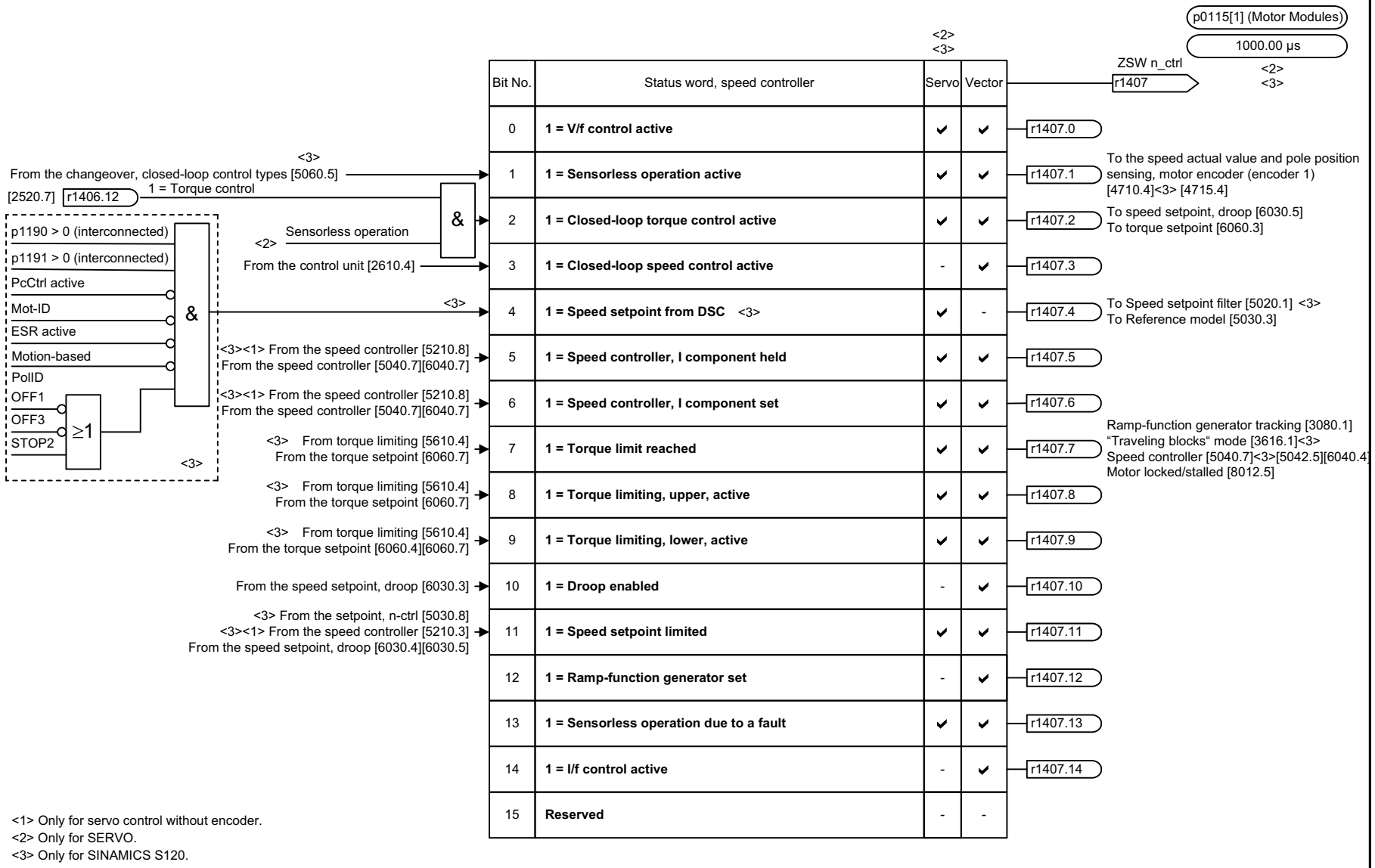
n_ctrl integ stop p1476[C] (0) → 4
n_ctrl integ set p1477[C] (0) → 5
TfS activation <2> p1545[C] (0) → 8
Enables droop p1492[C] (0) → 11
Changeov n/M_ctrl p1501[C] (0) → 12

<1> Only for Servo.
<2> Only for SINAMICS S120.

1	2	3	4	5	6	7	8
DO: SERVO, VECTOR					fp_2520_54_eng.vsd	Function diagram	- 2520 -
Internal control/status words - Control word, speed controller					27.02.08 V04.04.00	S120/S150/G130/G150	

Figura 2-65 2520 – Parola di comando regolatore di velocità

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved



Bit No.	Status word, speed controller	Servo	Vector	
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**	-	✔	r1407.3
4	**1 = Speed setpoint from DSC** <3>	✔	-	r1407.4
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**	-	✔	r1407.10
11	**1 = Speed setpoint limited**	✔	✔	r1407.11
12	**1 = Ramp-function generator set**	-	✔	r1407.12
13	**1 = Sensorless operation due to a fault**	✔	✔	r1407.13
14	**1 = I/f control active**	-	✔	r1407.14
15	**Reserved**	-	-	

Figura 2-66 2522 – Parola di stato regolatore di velocità

1	2	3	4	5	6	7	8
DO: SERVO, VECTOR					fp_2522_54_eng.vsd	Function diagram	- 2522 -
Internal control/status words - Status word, speed controller					06.08.10 V04.04.00	S120/S150/G130/G150	

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Figura 2-67 2526 – Parola di stato regolazione

Status word closed-loop control

p0115[1] (Motor Modules)
Refer to [1020.7]

ZSW closed-loop control r0056

	Bit No.	Meaning		
	0	**1 = Initialization completed** <2>	r0056.0	
	1	**1 = De-magnetization completed**	r0056.1	
	2	**1 = Pulses enabled** <2>	r0056.2	
	3	**1 = Soft starting available** <1> <2>	r0056.3	
<3> [6722.6][6725.6]	4	**1 = Magnetization completed**	r0056.4	[2701.1][2707.1]
	5	**Reserved**	r0056.5	
	6	**1 = Acceleration voltage active** <1> <2>	r0056.6	
<3> [6725.4][6730.5] <3> [6731.5][6732.4]	7	**1 = Frequency, negative** <2>	r0056.7	
<3> [6722.3][6725.4]	8	**1 = Field weakening active**	r0056.8	
[6714.8]	9	**1 = Voltage limit active** <2>	r0056.9	
[6310.8]	10	**1 = Slip limiting active** <1> <2>	r0056.10	
<3> [6730.5][6731.5][6732.4]	11	**1 = Frequency limit active** <2>	r0056.11	<3> [8018.1]
	12	**1 = Current limiting controller, voltage output active** <1> <2>	r0056.12	[8012.5]
[6060.7]	13	**1 = Current/torque limiting active** <1> <2>	r0056.13	
[6220.8][6320.8]	14	**1 = Vdc_max controller active**	r0056.14	[6031.6][6710.2]
[6220.8][6320.8]	15	**1 = Vdc_min controller active**	r0056.15	[6710.2]

<1> Only for V/f control.
<2> Not for SERVO.
<3> Only for SINAMICS S120.

1	2	3	4	5	6	7	8
DO: SERVO, VECTOR					fp_2526_54_eng.vsd	Function diagram	- 2526 -
Internal control/status words - Status word, closed-loop control					24.10.08 V04.04.00	S120/S150/G130/G150	

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Status word closed-loop current control

p0115[0] (Motor Modules)
Refer to [1020.7]

ZSW closed-loop current control: r1408

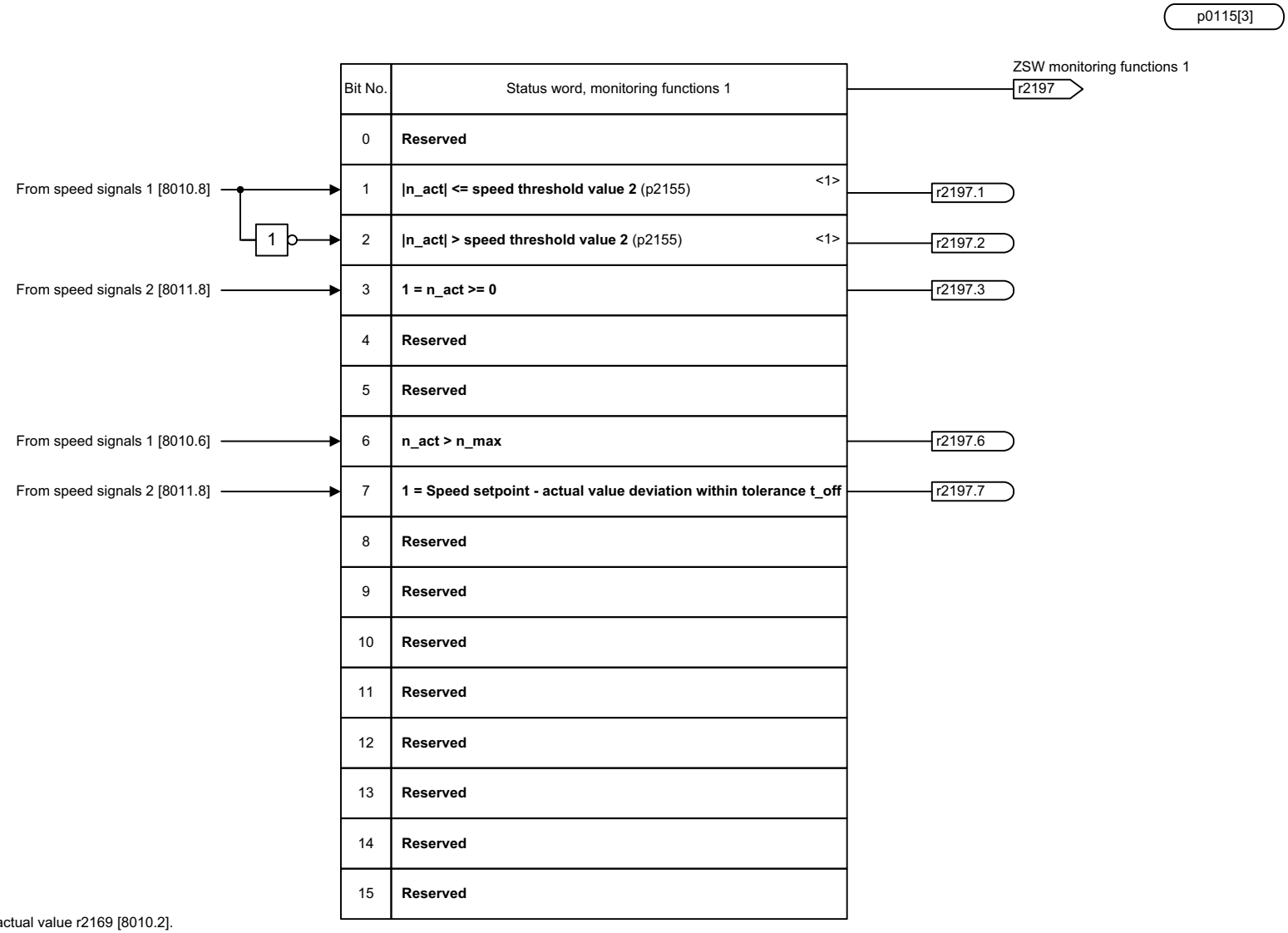
	Bit No.	Meaning		
	0	**1 = Closed-loop current control active**		
[6714.5]	1	**1 = Lim. I comp. Id-R active**	<2>	r1408.1
	2	**Reserved**		
[6714.7]	3	**1 = Limiting U active**	<2>	r1408.3
	4	**1 = Limiting Ud active**	<1> <3>	r1408.4
	5	**1 = Limiting Uq active**	<1> <3>	r1408.5 [5040.7][5042.5]
	6	**1 = Pos. limit. Iq active**	<1> <3>	r1408.6 [5714.5] <3>
	7	**1 = Neg. limit. Iq active**	<1> <3>	r1408.7 [5714.4] <3>
	8	**1 = Iq setpoint limit. active**	<1> <3>	r1408.8 [5714.4] <3>
	9	**1 = Id setpoint limit. active**	<1> <3>	r1408.9 [5722.7] <3>
[6730.3]	10	**1 = Lim. EMF/Obs-ctrl. active**	<2>	r1408.10
	11	**1 = Error EMF/Obs-N active**	<2>	r1408.11
	12	**1 = Motor stalled active**	<2>	r1408.12
	13	**Reserved**		
	14	**Reserved**		
	15	**Reserved**		

<1> Only for SERVO.
<2> Only for VECTOR.
<3> Only for SINAMICS S120.

1	2	3	4	5	6	7	8
DO: SERVO, VECTOR					fp_2530_54_eng.vsd	Function diagram	- 2530 -
Internal control/status words - Status word, current control					24.10.08 V04.04.00	S120/S150/G130/G150	

Figura 2-68 2530 – Parola di stato regolazione di corrente

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved



Bit No.	Status word, monitoring functions 1
0	**Reserved**
1	**|n_act| <= speed threshold value 2** (p2155) <1>
2	**|n_act| > speed threshold value 2** (p2155) <1>
3	**1 = n_act >= 0**
4	**Reserved**
5	**Reserved**
6	**n_act > n_max**
7	**1 = Speed setpoint - actual value deviation within tolerance t_off**
8	**Reserved**
9	**Reserved**
10	**Reserved**
11	**Reserved**
12	**Reserved**
13	**Reserved**
14	**Reserved**
15	**Reserved**

<1> n_{act} = smoothed speed actual value r2169 [8010.2].

Figura 2-69 2534 – Parola di stato sorveglianze 1

1	2	3	4	5	6	7	8
DO: SERVO, VECTOR, VECTORGL, VECTORMV, VECTORSL					fp_2534_51_eng.vsd	Function diagram	- 2534 -
Internal control/status words - Status word, monitoring functions 1					08.07.09 V04.04.00	SINAMICS	

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p0115[3] (4000.00 µs)

ZSW monitoring functions 2 — r2198

	Bit No.	Status word, monitoring functions 2	
	0	**Reserved**	
	1	**Reserved**	
	2	**Reserved**	
	3	**Reserved**	
<1> From speed signals 2 [8011.8]	4	**1 = |n_set| < p2161**	r2198.4
<1> From speed signals 2 [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, VECTOR					fp_2536_54_eng.vsd	Function diagram	- 2536 -
Internal control/status words - Status word, monitoring functions 2					04.11.09 V04.04.00	S120/S150/G130/G150	

Figura 2-70 2536 – Parola di stato sorveglianze 2

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

P0115[4]

PROFIdrive bit

ZSW monitoring functions 3 r2199

Bit No.	Status word, monitoring functions 3	
0	**1 = |n_act| < speed threshold value 3** (p2161) <1>	r2199.0
1	**1 = f or n comparison value reached or exceeded** (p2141)	r2199.1
2	**Reserved**	
3	**Reserved**	
4	**1 = Speed setpoint - actual value deviation within tolerance t_on**	r2199.4
5	**1 = Ramp-up/ramp-down completed** 0 = Ramp-function generator active	r2199.5 [8012.1]
6	**1 = Current below residual current threshold**	r2199.6
7	**Reserved**	
8	**Reserved**	
9	**Reserved**	
10	**Reserved**	
11	**1 = Torque utilization < torque threshold value 2 (p2194)**	r2199.11
12	**Reserved**	
13	**Reserved**	
14	**Reserved**	
15	**Reserved**	

From speed signals 1 [8010.8] → 0
From speed signals 1 [8010.8] → 1
From speed signals 2 [8011.8] → 4
From speed signals 2 [8011.8] → 5
From torque signals [8012.5] → 11

<1>n_act = smoothed speed actual value r2169 [8010.2].

1	2	3	4	5	6	7	8
DO: SERVO, VECTOR, VECTORGL, VECTORMV, VECTORSL					fp_2537_51_eng.vsd	Function diagram	- 2537 -
Internal control/status words - Status word, monitoring functions 3					29.06.09 V04.04.00	SINAMICS	

Figura 2-71 2537 – Parola di stato sorveglianze 3

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

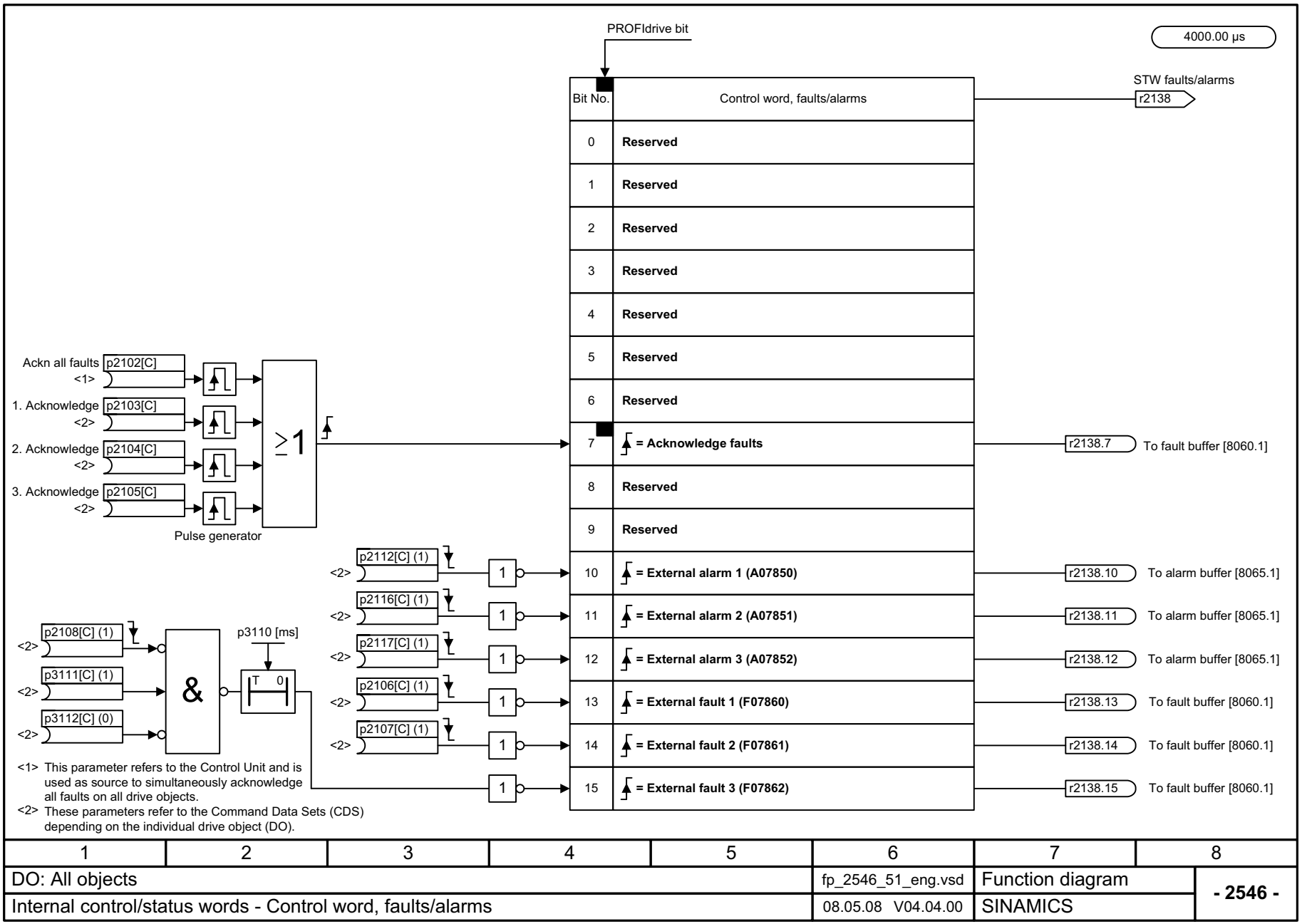


Figura 2-72 2546 – Parola di comando anomalie/avvisi

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Figura 2-73 2548 – Parola di stato anomalie/avvisi 1 e 2

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	1 = Acknowledgement required		r2139.1
2	Reserved		
3	1 = Fault present	From the fault buffer [8060.6]	r2139.3
4	Reserved		
5	1 = Safety message present		r2139.5
6	1 = Internal message 1 present		r2139.6
7	1 = Alarm present	From the alarm buffer [8065.4]	r2139.7
8	1 = Internal message 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		
10	1 = Fault transformer overtemperature <1>	<1> From the thermal monitoring, infeed [8770.6]	r2135.10 <1>
11	1 = Alarm transformer overtemperature <1>	<1> From the thermal monitoring, infeed [8970.6]	r2135.11 <1>
12	1 = Fault motor overtemperature	From the thermal monitoring, motor [8016.8]	r2135.12
13	1 = Fault power unit thermal overload	From the thermal monitoring, power module [8014.8]	r2135.13
14	1 = Alarm motor overtemperature	From the thermal monitoring, motor [8016.8]	r2135.14
15	1 = Alarm power unit thermal overload	From the thermal monitoring, power module [8014.8]	r2135.15

<1> Only for A_INFMV, B_INFMV, VECTORMV, VECTORSL.

1	2	3	4	5	6	7	8
DO: All objects					fp_2548_51_eng.vsd	Function diagram	- 2548 -
Internal control/status words - Status word, faults/alarms 1 and 2					06.12.10 V04.04.00	SINAMICS	

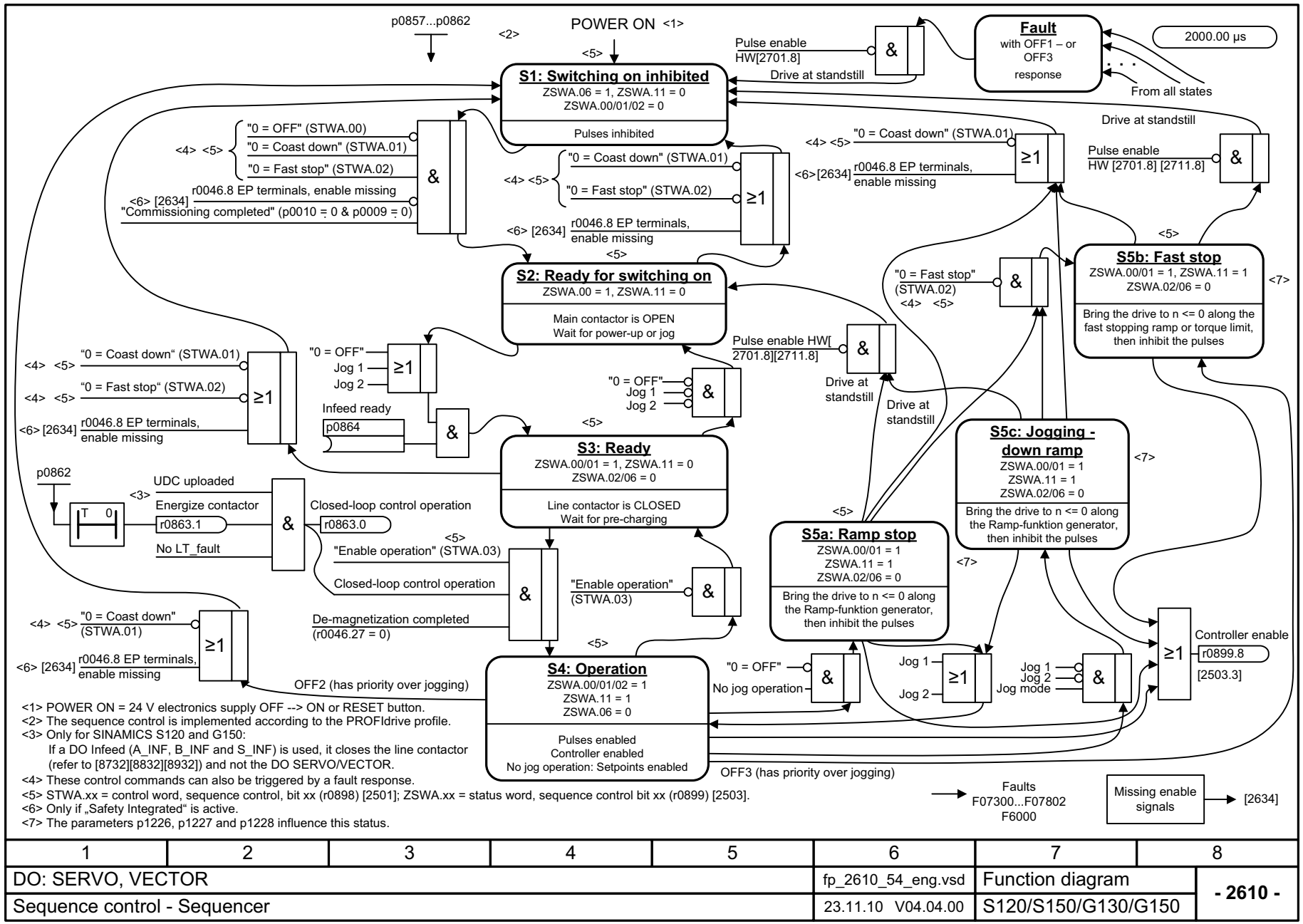
© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

2.8 Controllo sequenziale

Schemi logici

2610 – Unità di controllo	2-1032
2634 – Abilitazioni mancanti, attivazione contattore di rete, combinazione logica	2-1033

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved



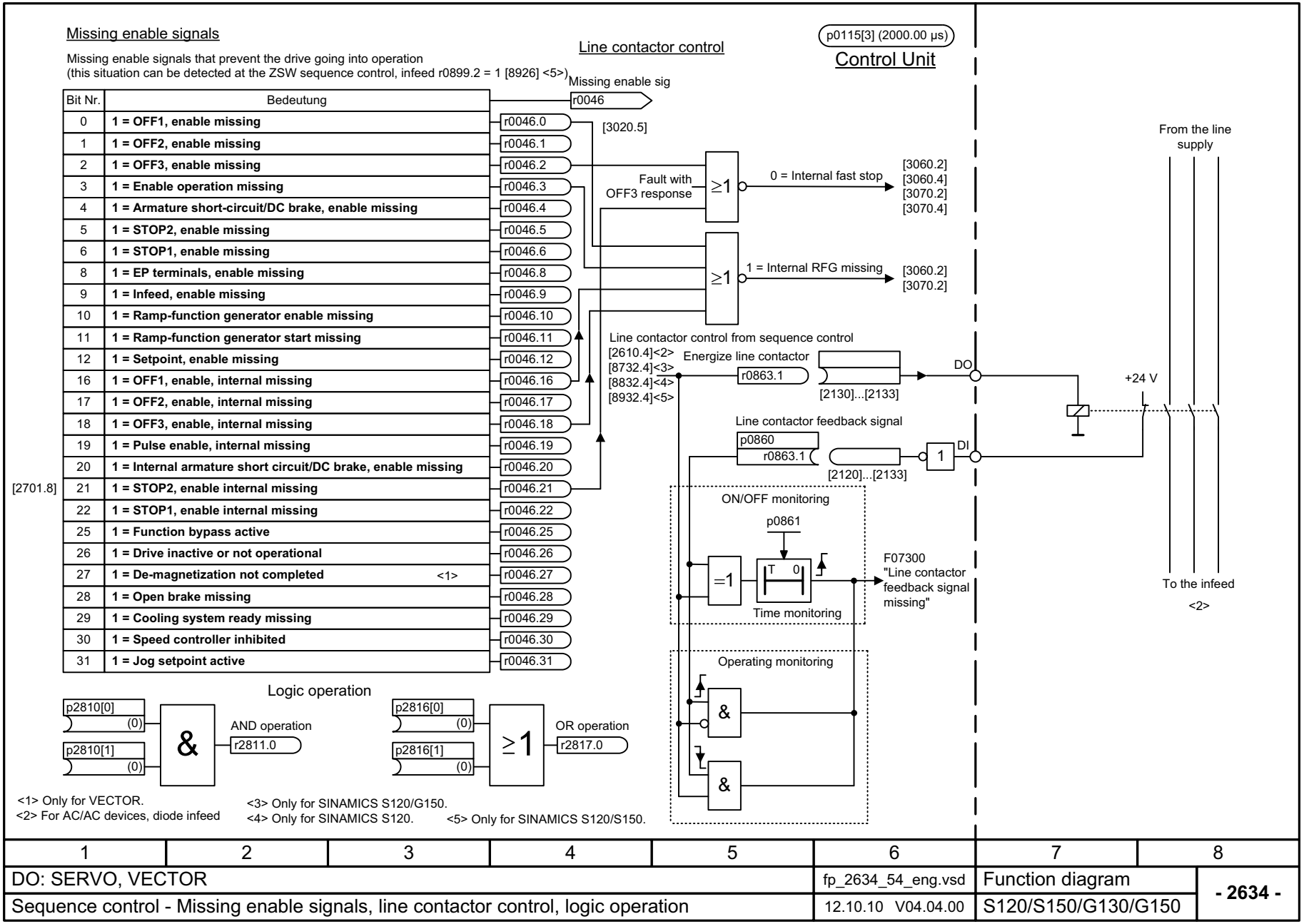
<1> POWER ON = 24 V electronics supply OFF --> ON or RESET button.
<2> The sequence control is implemented according to the PROFIdrive profile.
<3> Only for SINAMICS S120 and G150:
If a DO Infeed (A_INF, B_INF and S_INF) is used, it closes the line contactor (refer to [8732][8832][8932]) and not the DO SERVO/VECTOR.
<4> These control commands can also be triggered by a fault response.
<5> STWA.xx = control word, sequence control, bit xx (r0898) [2501]; ZSWA.xx = status word, sequence control bit xx (r0899) [2503].
<6> Only if „Safety Integrated" is active.
<7> The parameters p1226, p1227 and p1228 influence this status.

1	2	3	4	5	6	7	8
DO: SERVO, VECTOR					fp_2610_54_eng.vsd	Function diagram	- 2610 -
Sequence control - Sequencer					23.11.10 V04.04.00	S120/S150/G130/G150	

Figura 2-74 2610 – Unità di controllo

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Figura 2-75 2634 – Abilitazioni mancanti, attivazione contattore di rete, combinazione logica



Bit Nr.	Bedeutung	
0	**1 = OFF1, enable missing**	r0046.0
1	**1 = OFF2, enable missing**	r0046.1
2	**1 = OFF3, enable missing**	r0046.2
3	**1 = Enable operation missing**	r0046.3
4	**1 = Armature short-circuit/DC brake, enable missing**	r0046.4
5	**1 = STOP2, enable missing**	r0046.5
6	**1 = STOP1, enable missing**	r0046.6
8	**1 = EP terminals, enable missing**	r0046.8
9	**1 = Infeed, enable missing**	r0046.9
10	**1 = Ramp-function generator enable missing**	r0046.10
11	**1 = Ramp-function generator start missing**	r0046.11
12	**1 = Setpoint, enable missing**	r0046.12
16	**1 = OFF1, enable, internal missing**	r0046.16
17	**1 = OFF2, enable, internal missing**	r0046.17
18	**1 = OFF3, enable, internal missing**	r0046.18
19	**1 = Pulse enable, internal missing**	r0046.19
20	**1 = Internal armature short circuit/DC brake, enable missing**	r0046.20
21	**1 = STOP2, enable internal missing**	r0046.21
22	**1 = STOP1, enable internal missing**	r0046.22
25	**1 = Function bypass active**	r0046.25
26	**1 = Drive inactive or not operational**	r0046.26
27	**1 = De-magnetization not completed** <1>	r0046.27
28	**1 = Open brake missing**	r0046.28
29	**1 = Cooling system ready missing**	r0046.29
30	**1 = Speed controller inhibited**	r0046.30
31	**1 = Jog setpoint active**	r0046.31

1	2	3	4	5	6	7	8
DO: SERVO, VECTOR					fp_2634_54_eng.vsd	Function diagram	- 2634 -
Sequence control - Missing enable signals, line contactor control, logic operation					12.10.10 V04.04.00	S120/S150/G130/G150	

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

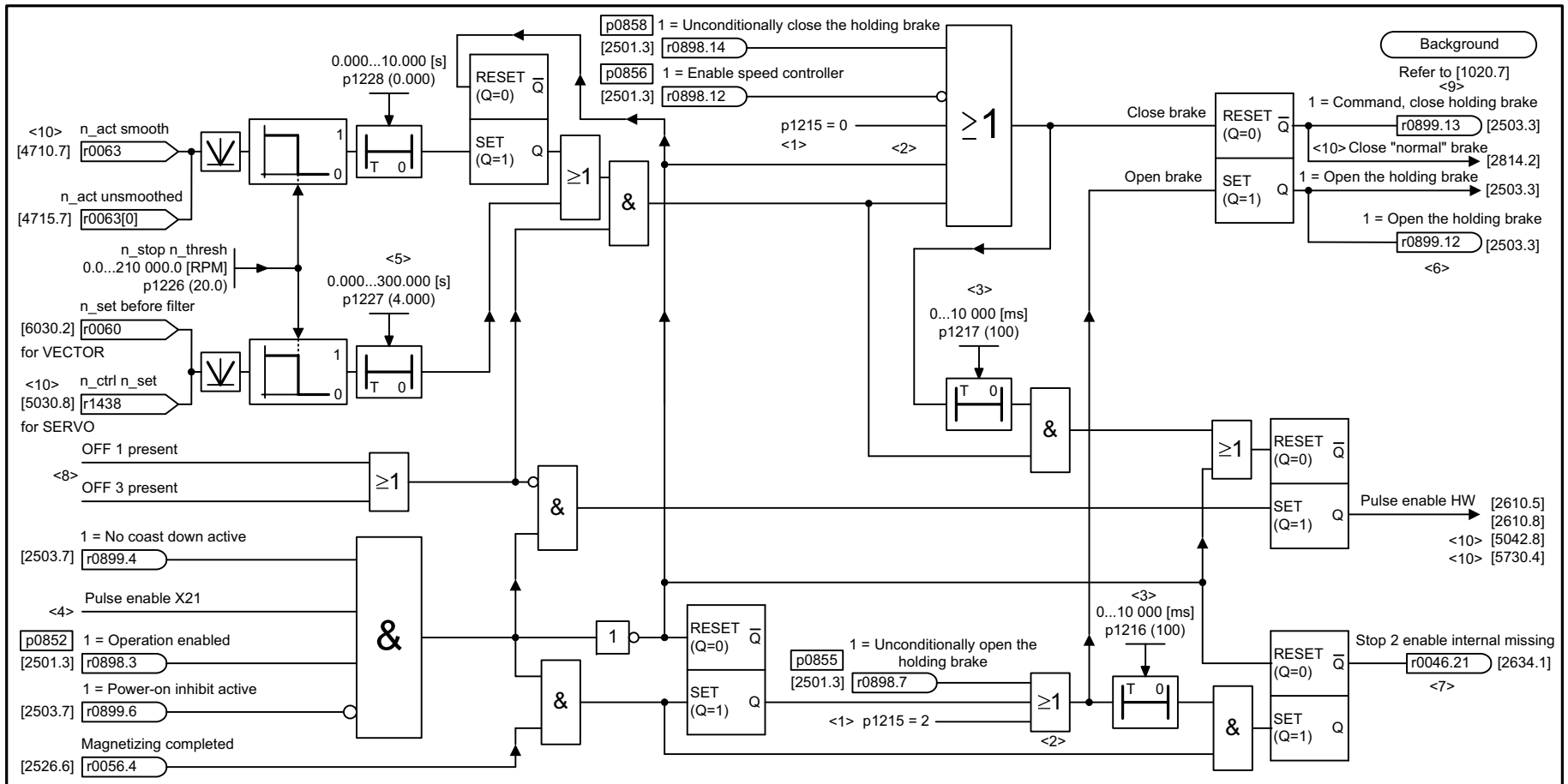
2.9 Comando freni

Schemi logici

2701 – Comando freni semplice (r0108.14 = 0)	2-1035
2704 – Comando freni esteso, riconoscimento di fermo (r0108.14 = 1)	2-1036
2707 – Comando freni esteso, apertura/chiusura del freno (r0108.14 = 1)	2-1037
2711 – Comando freni esteso, uscite di segnale (r0108.14 = 1)	2-1038

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Figura 2-76 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 (Double Motor Module: X22, Chassis: X41). <10>

<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.

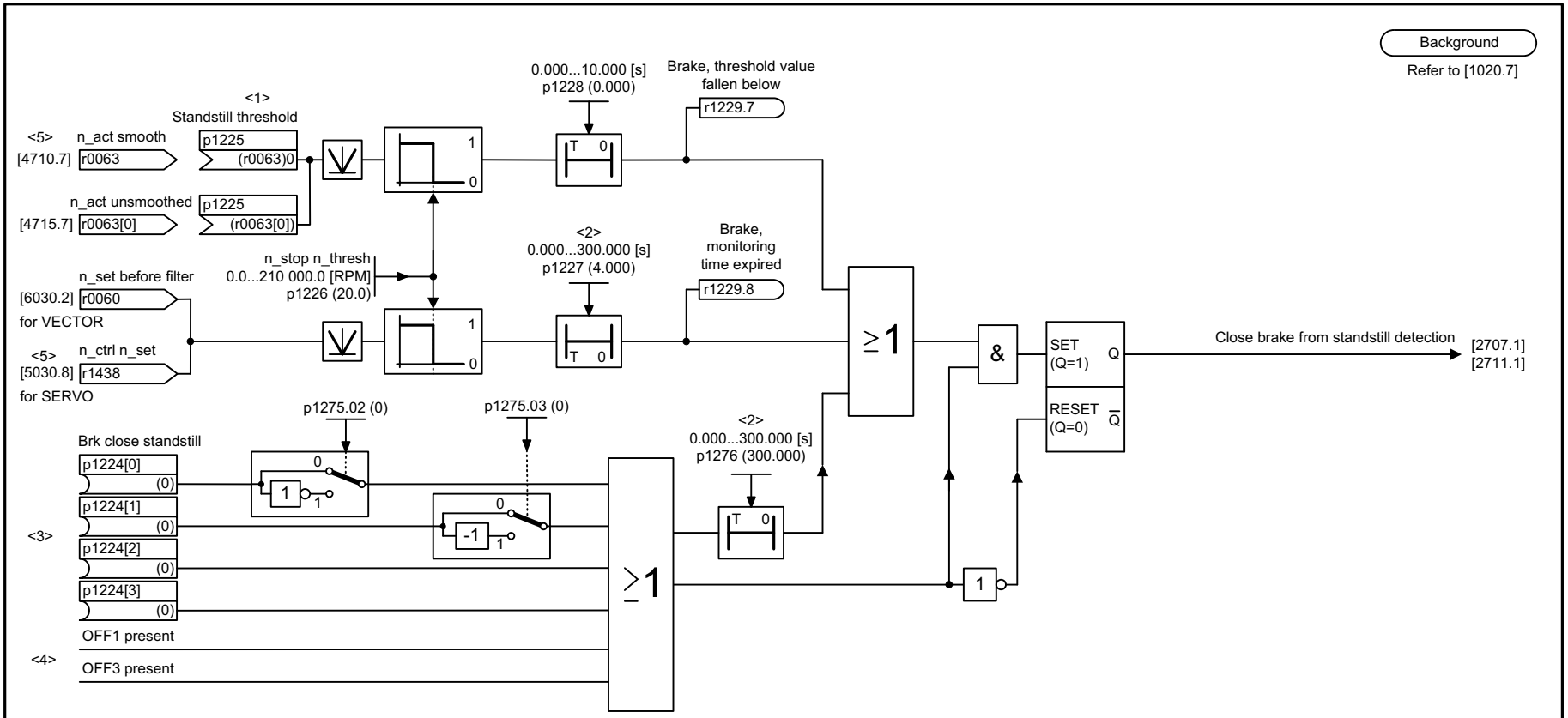
<10> Only for SINAMICS S120.

Note: Braking signal diagnostic evaluation (p1278) only applies for SBC (Safe Brake Control) (controls the Safe Brake Relay). <10>

1	2	3	4	5	6	7	8
DO: SERVO, VECTOR					fp_2701_54_eng.vsd	Function diagram	- 2701 -
Braking control - Basic braking control (r0108.14 = 0)					06.12.10 V04.04.00	S120/S150/G130/G150	

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Figura 2-77 2704 – Comando freni esteso, riconoscimento di fermo (r0108.14 = 1)



<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 de-activated, 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.

<5> Only for SINAMICS S120.

1	2	3	4	5	6	7	8
DO: SERVO, VECTOR					fp_2704_54_eng.vsd	Function diagram	- 2704 -
Braking control - Extended braking control, zero-speed detection (r0108.14 = 1)					12.10.10 V04.04.00	S120/S150/G130/G150	

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

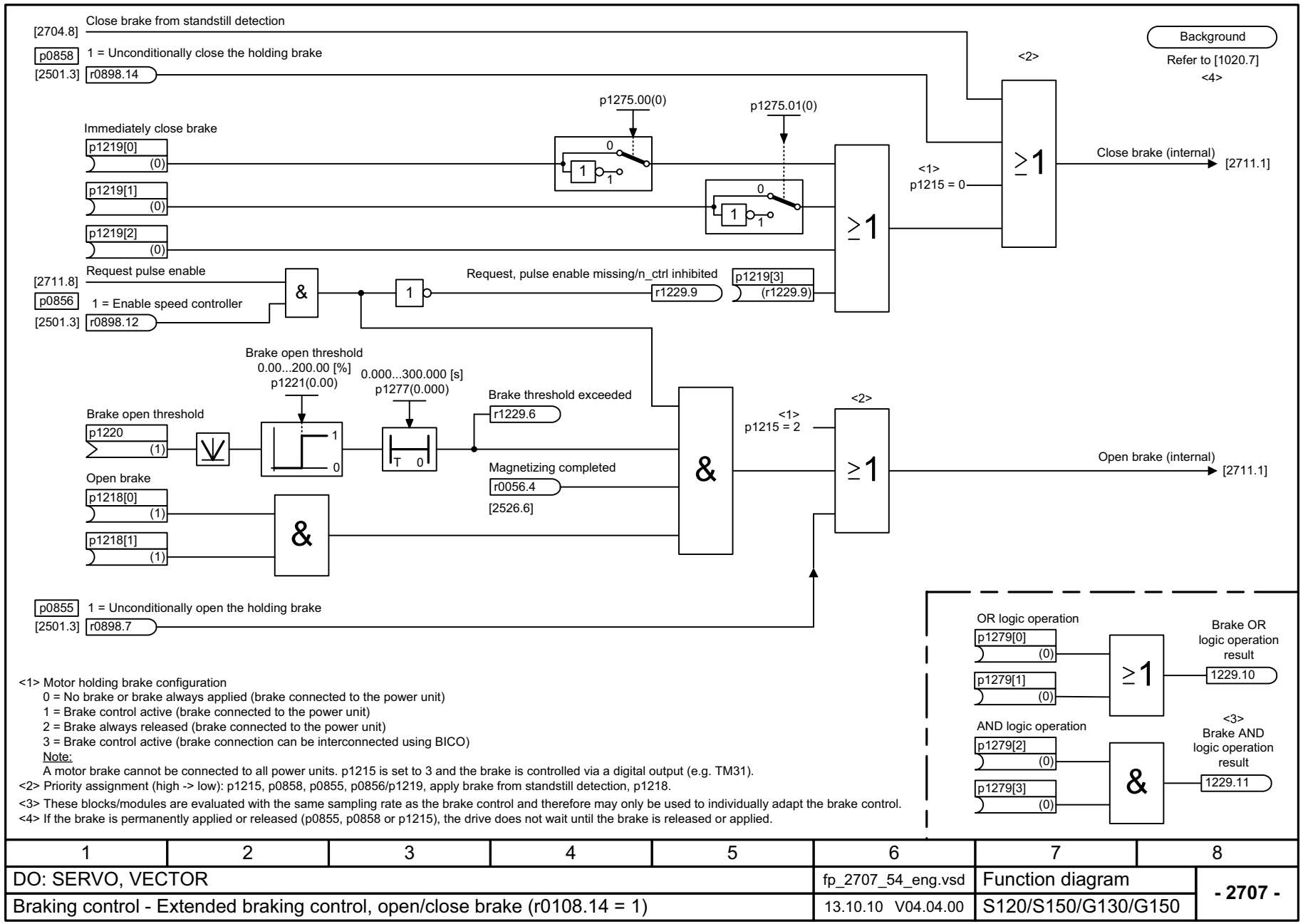
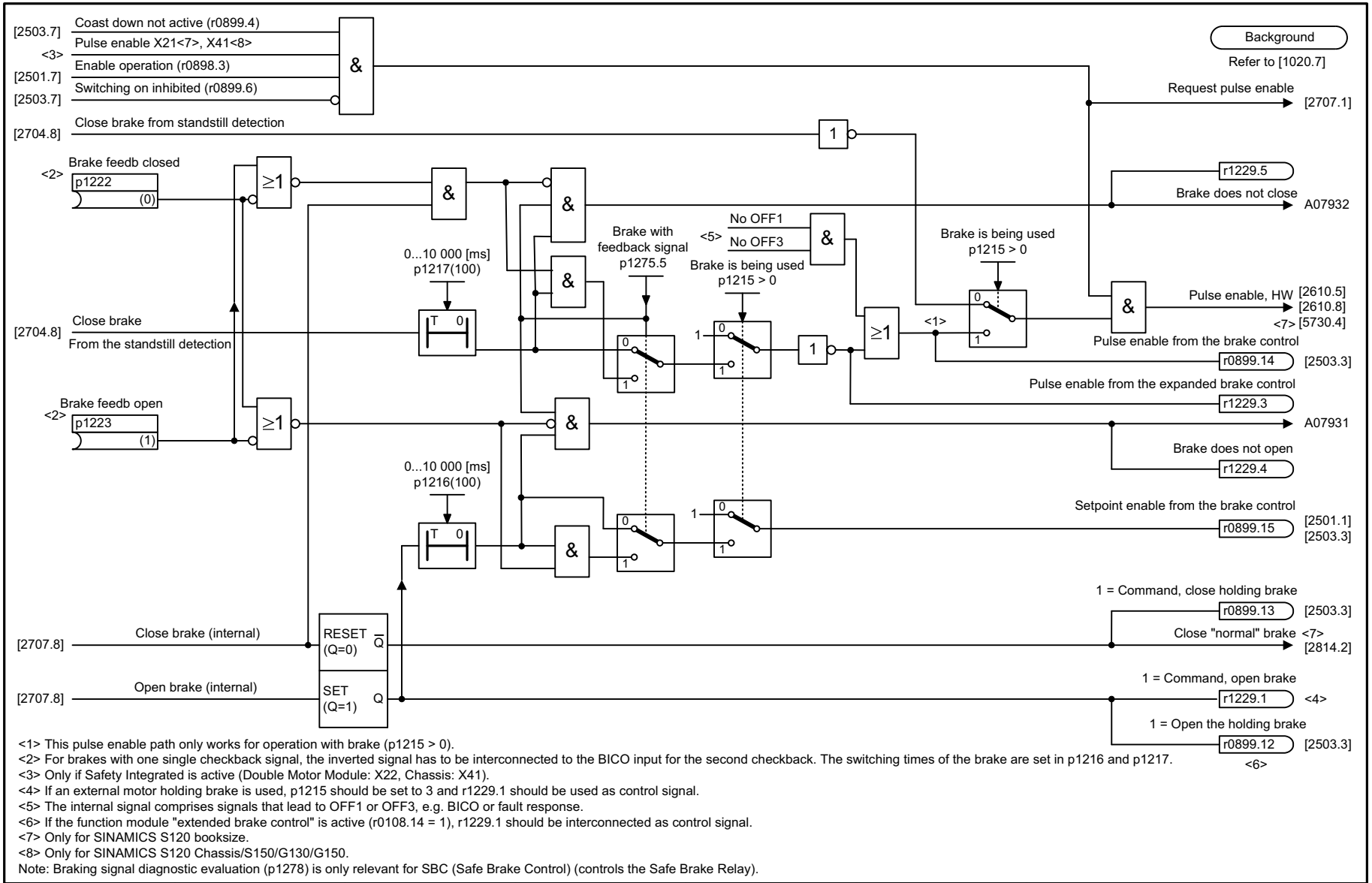


Figura 2-78 2707 – Comando freni esteso, apertura/chiusura del freno (r0108.14 = 1)

© Siemens AG 2011 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> Only if Safety Integrated is active (Double Motor Module: X22, Chassis: X41).
<4> If an external motor holding brake is used, p1215 should be set to 3 and r1229.1 should be used as control signal.
<5> The internal signal comprises signals that lead to OFF1 or OFF3, e.g. BICO or fault response.
<6> If the function module "extended brake control" is active (r0108.14 = 1), r1229.1 should be interconnected as control signal.
<7> Only for SINAMICS S120 booksize.
<8> Only for SINAMICS S120 Chassis/S150/G130/G150.
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, VECTOR					fp_2711_54_eng.vsd	Function diagram	- 2711 -
Braking control - Extended braking control, signal outputs (r0108.14 = 1)					06.12.10 V04.04.00	S120/S150/G130/G150	

Figura 2-79 2711 – Comando freni esteso, uscite di segnale (r0108.14 = 1)

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

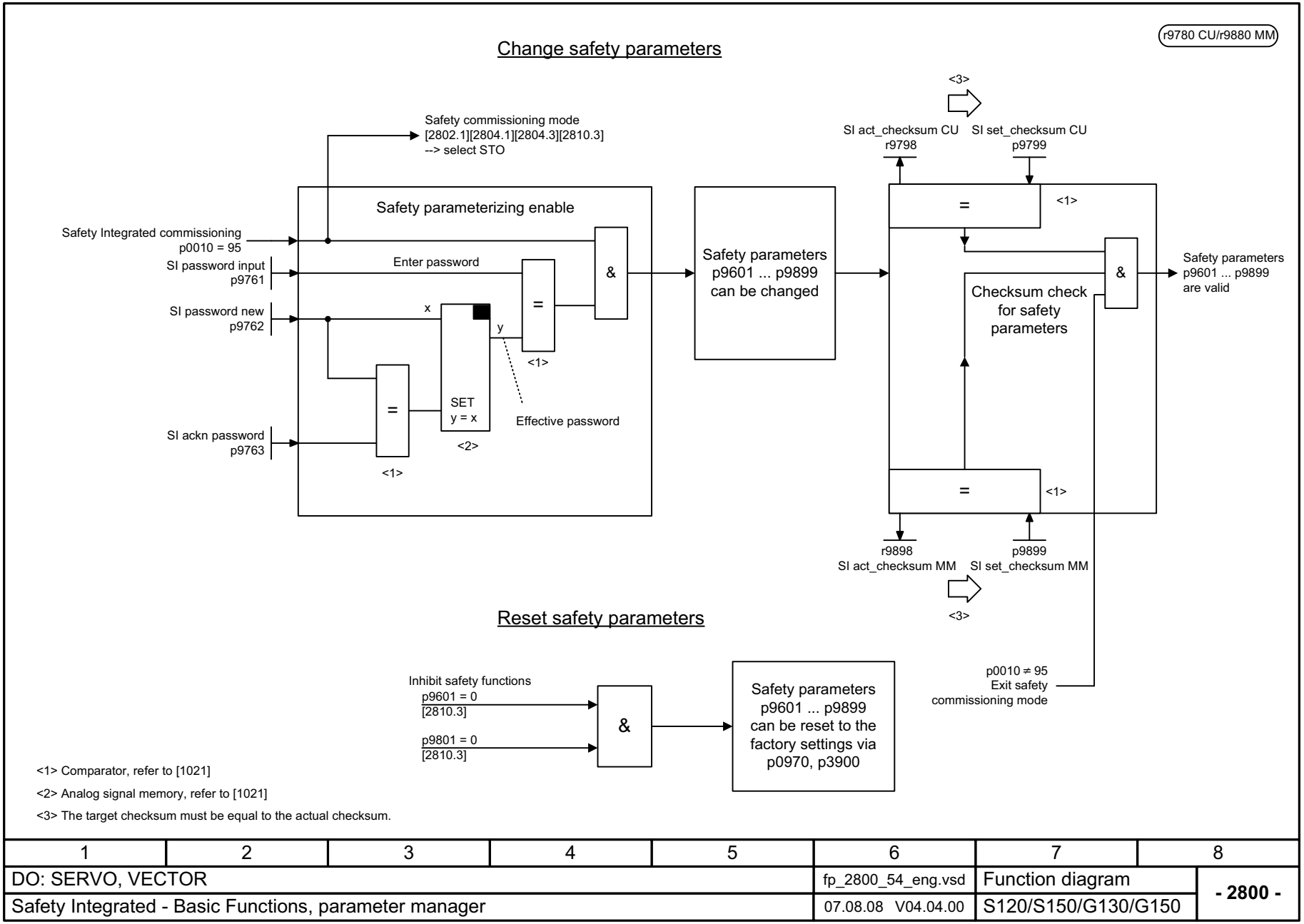
2.10 Safety Integrated

Schemi logici

2800 – Basic Functions, gestore dei parametri	2-1040
2802 – Basic Functions, sorveglianze e anomalie/avvisi	2-1041
2804 – Basic Functions, parole di stato	2-1042
2810 – Basic Functions, STO (Safe Torque Off), SS1 (Safe Stop 1)	2-1043
2814 – Basic Functions, SBC (Safe Brake Control), SBA (Safe Brake Adapter)	2-1044
2820 – Extended Functions, SLS (Safely-Limited Speed)	2-1045
2825 – Extended Functions, SS1, SS2, SOS, STOP B, C, D, F interno	2-1046
2840 – Extended Functions, parola di comando e parola di stato	2-1047
2846 – Extended Functions, gestore dei parametri	2-1048
2847 – Extended Functions, gestore dei parametri TM54F	2-1049
2848 – Extended Functions, configurazione TM54F, Test F-DI/F-DO	2-1050
2850 – Extended Functions, TM54F (F-DI 0 ... F-DI 4)	2-1051
2851 – Extended Functions, TM54F (F-DI 5 ... F-DI 9)	2-1052
2853 – Extended Functions, TM54F (F-DO 0 ... F-DO 3, DI 20 ... DI 23)	2-1053
2855 – Extended Functions, interfaccia di comando TM54F	2-1054
2856 – Extended Functions, selezione Safe State TM54F	2-1055
2857 – Extended Functions, assegnazione TM54F (F-DO 0 ... F-DO 3)	2-1056
2860 – Extended Functions, SSM (Safe Speed Monitor)	2-1057
2861 – Extended Functions, SDI (Safe Direction)	2-1058

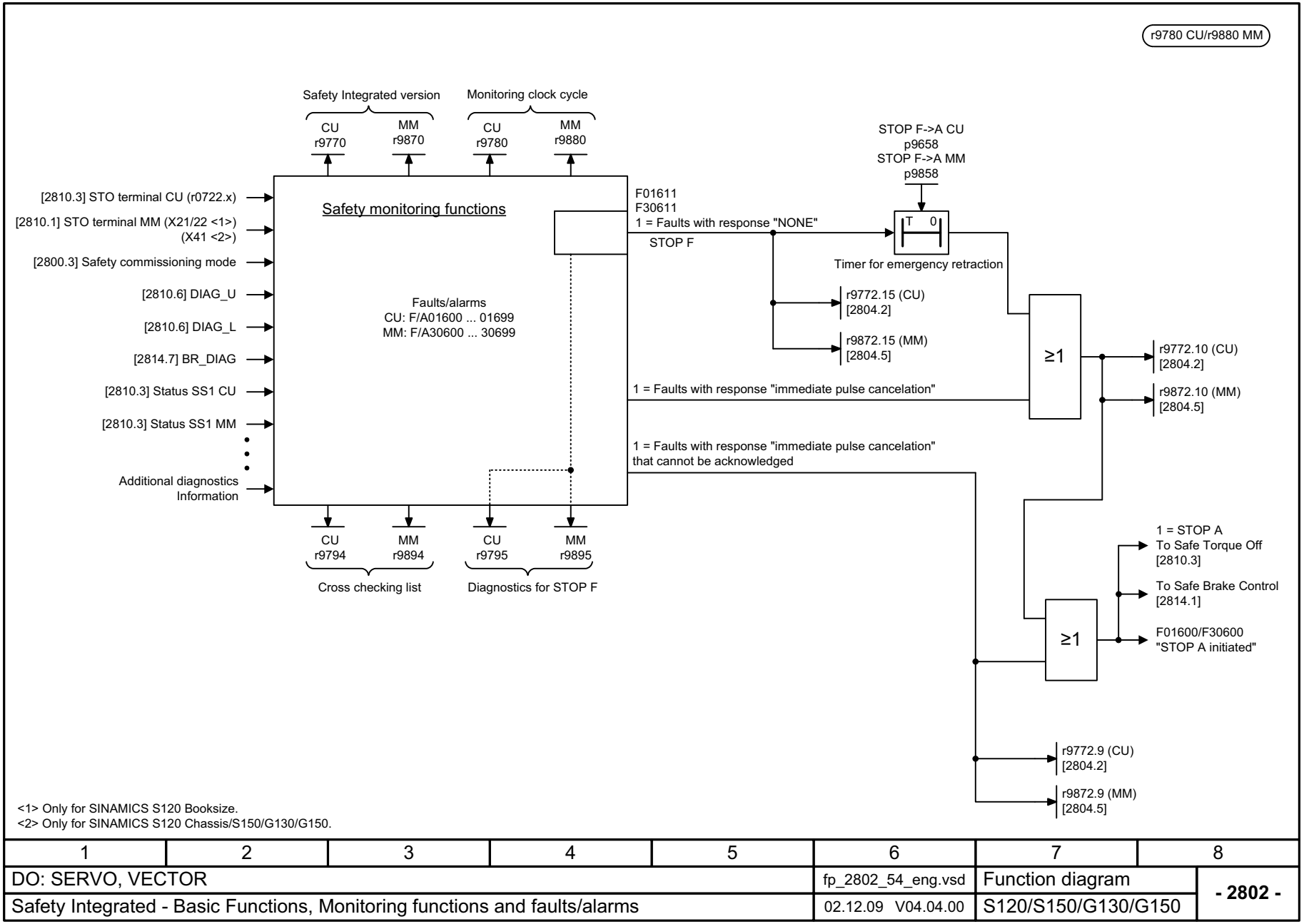
© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Figura 2-80 2800 – Basic Functions, gestore dei parametri



1	2	3	4	5	6	7	8
DO: SERVO, VECTOR					fp_2800_54_eng.vsd	Function diagram	- 2800 -
Safety Integrated - Basic Functions, parameter manager					07.08.08 V04.04.00	S120/S150/G130/G150	

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved



1	2	3	4	5	6	7	8
DO: SERVO, VECTOR					fp_2802_54_eng.vsd	Function diagram	- 2802 -
Safety Integrated - Basic Functions, Monitoring functions and faults/alarms					02.12.09 V04.04.00	S120/S150/G130/G150	

Figura 2-81 2802 – Basic Functions, sorveglianze e anomalie/avvisi

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Figura 2-82 2804 – Basic Functions, parole di stato

Status word Safety Integrated Control Unit → r9772

	Bit No.	Status (Control Unit)
[2810.3]	0	1 = STO selected on Control Unit
[2810.7]	1	1 = STO active on Control Unit
[2810.3]	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
[2800.3]	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	1 = STO cause actual value missing
[]	20	1 = STO cause selection PROFIsafe (Basic Functions)
	21	Reserved
[]	22	1 = SS1 cause selection terminal (Basic Functions)
[]	23	1 = SS1 cause selection PROFIsafe (Basic Functions)
	...	Reserved

Status word Safety Integrated Motor Module → r9872

	Bit No.	Status (Motor Module)
[2810.3]	0	1 = STO on Motor Module selected
[2810.6]	1	1 = STO on Motor Module active
[2810.3]	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)
	...	Reserven
[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
[2800.3]	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
[]	20	1 = STO cause selection PROFIsafe (Basic Functions)
[]	22	1 = SS1 cause selection terminal (Basic Functions)
[]	23	1 = SS1 cause selection PROFIsafe (Basic Functions)
[]	24	1 = Slave Motor Module ready for communication
	...	Reserved

Status word Safety Integrated Control Unit and Motor Module (r9780 CU/r9880 MM) → r9773

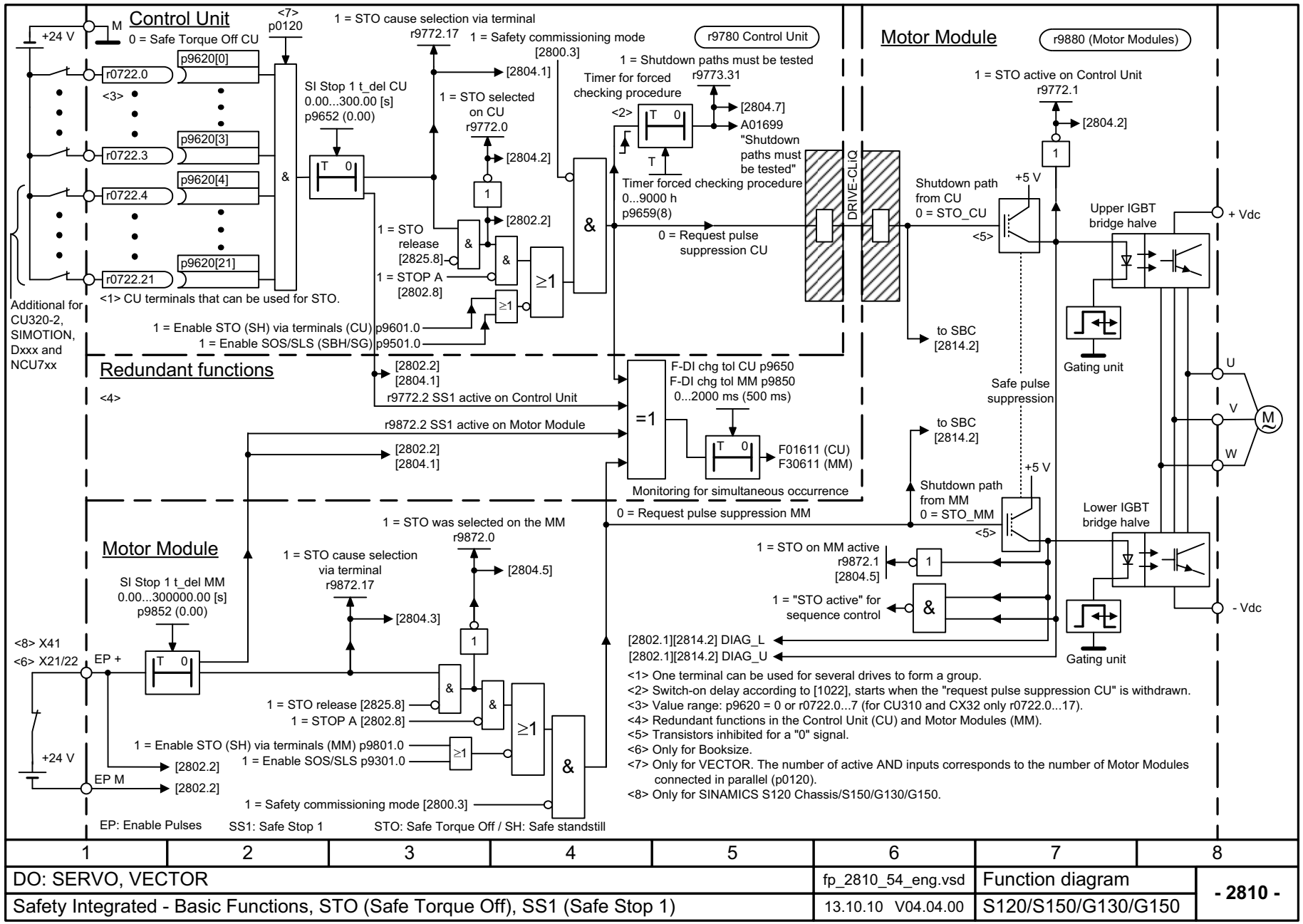
	Bit No.	Status (Control Unit + Motor Module)
&	0	1 = STO selected in drive
&	1	1 = STO active in drive
&	2	1 = SS1 delay time active in the drive
	...	Reserved
&	4	1 = SBC requested
&	5	1 = SS1 selected in the drive (Basic Functions)
&	6	1 = SS1 active in the drive (Basic Functions)
	...	Reserved
[2810.5]	31	1 = Shutdown paths must be tested

Status word Safety Integrated Safe Torque Off group → r9774

	Bit No.	Status (Safe Torque Off group)
r9773.0 Group n &	0	1 = STO selected in group
r9773.1 Group n &	1	1 = STO active in group
r9773.2 Group n &	2	1 = SS1 delay time active in group
	3	Reserved
r9773.4 Group n &	4	1 = SBC requested in group
r9773.5 Group n &	5	1 = SS1 selected in group (Basic Functions)
r9773.5 Group n &	6	1 = SS1 active in group (Basic Functions)
	...	Reserved
r9773.31 Group n &	31	1 = Shutdown paths of the group must be tested

1	2	3	4	5	6	7	8
DO: SERVO, VECTOR					fp_2804_54_eng.vsd	Function diagram	- 2804 -
Safety Integrated - Basic functions, status words					05.11.10 V04.04.00	S120/S150/G130/G150	

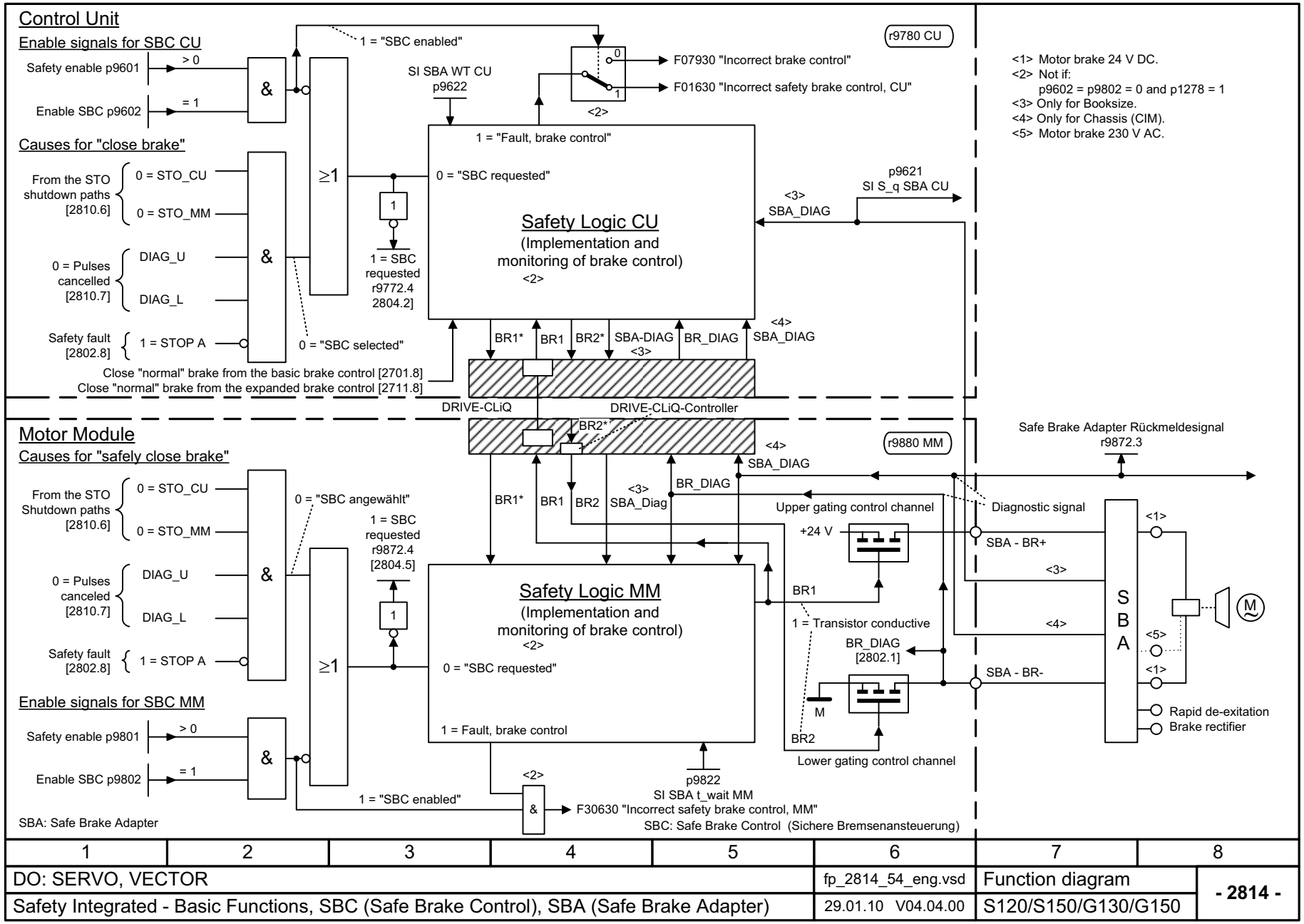
© Siemens AG 2011 All Rights Reserved



1	2	3	4	5	6	7	8
DO: SERVO, VECTOR					fp_2810_54_eng.vsd	Function diagram	- 2810 -
Safety Integrated - Basic Functions, STO (Safe Torque Off), SS1 (Safe Stop 1)					13.10.10 V04.04.00	S120/S150/G130/G150	

Figura 2-83 2810 – Basic Functions, STO (Safe Torque Off), SS1 (Safe Stop 1)

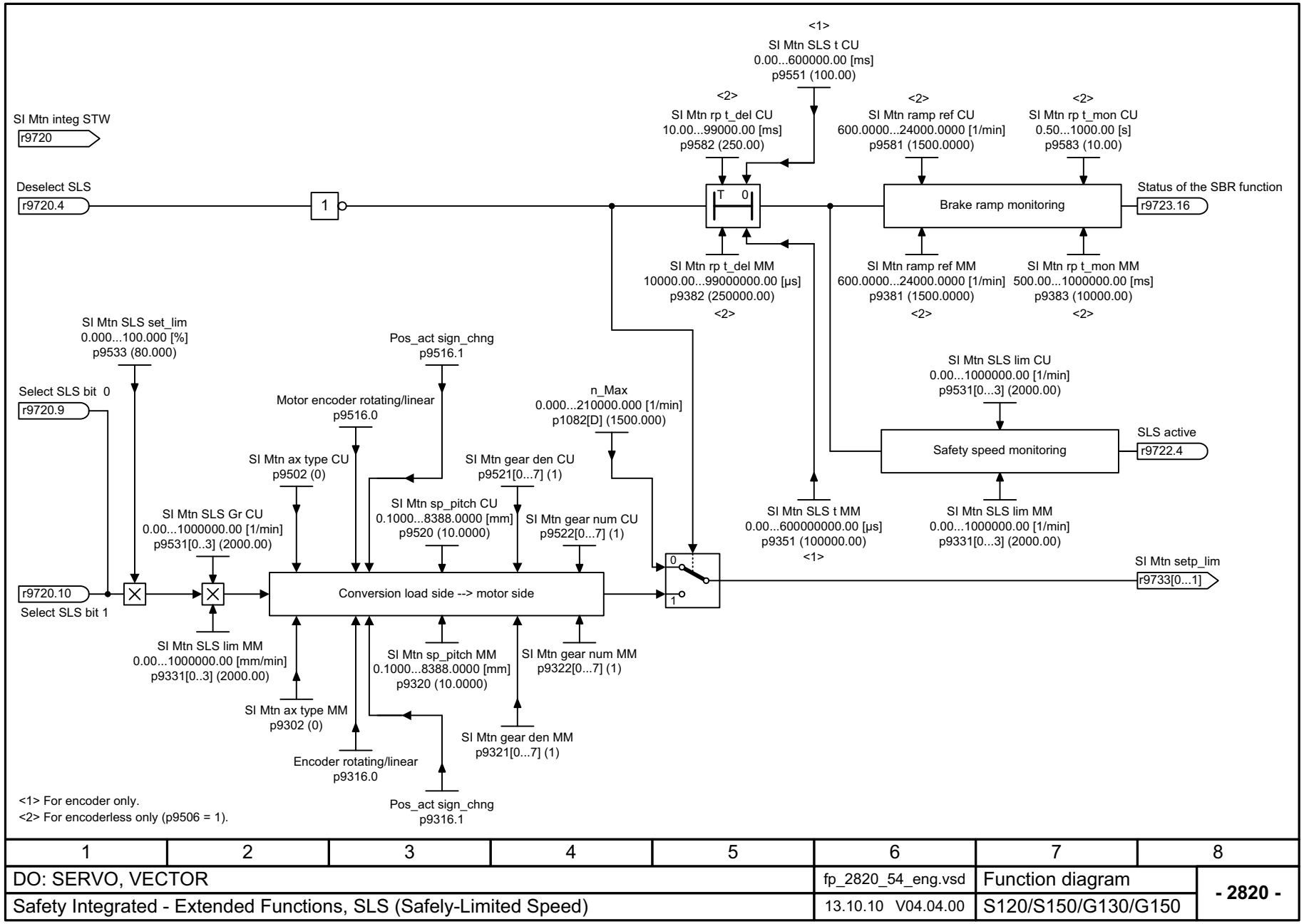
© Siemens AG 2011 All Rights Reserved



1	2	3	4	5	6	7	8
DO: SERVO, VECTOR					fp_2814_54_eng.vsd	Function diagram	- 2814 -
Safety Integrated - Basic Functions, SBC (Safe Brake Control), SBA (Safe Brake Adapter)					29.01.10 V04.04.00	S120/S150/G130/G150	

Figura 2-84 2814 – Basic Functions, SBC (Safe Brake Control), SBA (Safe Brake Adapter)

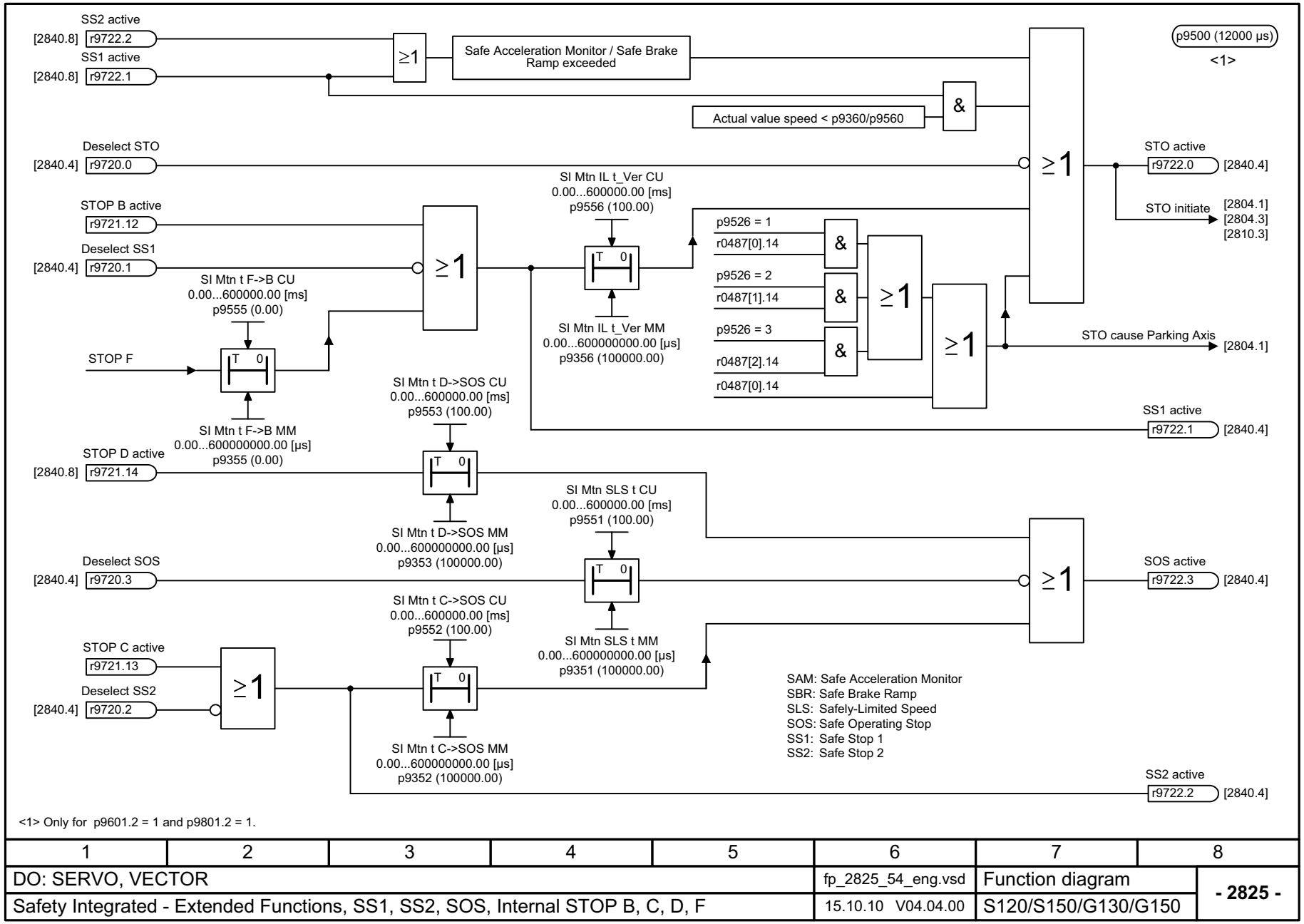
© Siemens AG 2011 All Rights Reserved



1	2	3	4	5	6	7	8
DO: SERVO, VECTOR					fp_2820_54_eng.vsd	Function diagram	- 2820 -
Safety Integrated - Extended Functions, SLS (Safely-Limited Speed)					13.10.10 V04.04.00	S120/S150/G130/G150	

Figura 2-85 2820 – Extended Functions, SLS (Safely-Limited Speed)

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved



1	2	3	4	5	6	7	8
DO: SERVO, VECTOR					fp_2825_54_eng.vsd	Function diagram	- 2825 -
Safety Integrated - Extended Functions, SS1, SS2, SOS, Internal STOP B, C, D, F					15.10.10 V04.04.00	S120/S150/G130/G150	

Figura 2-86 2825 – Extended Functions, SS1, SS2, SOS, STOP B, C, D, F interno

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p9500 (12.00 ms)

Motion PROFIsafe control word

	Bit No.	Motion PROFIsafe control word	Mtn integ STW r9720
[2855.3]	0	**1 = STO deselection**	r9720.0 [2855.3]
[2855.3]	1	**1 = SS1 deselection**	r9720.1 [2855.3]
[2855.3]	2	**1 = SS2 deselection**	r9720.2 [2855.3]
[2855.3]	3	**1 = SOS deselection**	r9720.3 [2855.3]
[2855.3]	4	**1 = SLS deselection**	r9720.4 [2855.3]
	5	**Reserved**	
	6	**Reserved**	
[2855.3]	7	**1/0 = Acknowledgement**	r9720.7 [2855.3]
	8	**Reserved**	
[2855.3]	9	**1 = SLS selection bit 0 active**	r9720.9 [2855.3]
[2855.3]	10	**1 = SLS selection bit 1 active**	r9720.10 [2855.3]
	11	**Reserved**	
[2855.3]	12	**1 = Deselect SDI positive**	r9720.12 [2855.3]
[2855.3]	13	**1 = Deselect SDI negative**	r9720.13 [2855.3]

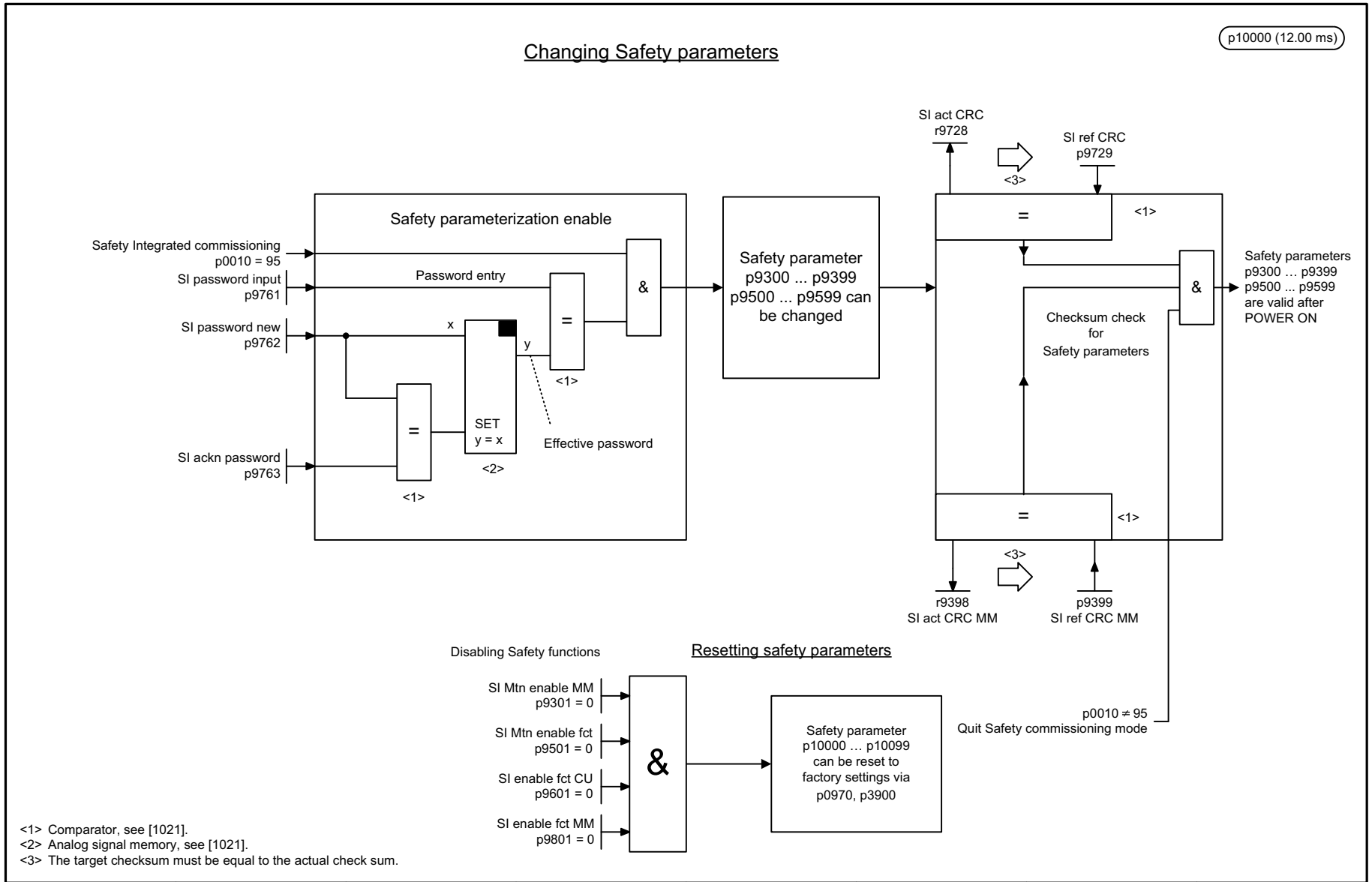
Motion PROFIsafe status word

	Bit No.	Motion PROFIsafe status word	Mtn integ Stat r9722
[2855.6]	0	**1 = STO active**	r9722.0 [2855.6]
[2855.6]	1	**1 = SS1 active**	r9722.1 [2855.6]
[2855.6]	2	**1 = SS2 active**	r9722.2 [2855.6]
[2855.6]	3	**1 = SOS active**	r9722.3 [2855.6]
[2855.6]	4	**1 = SLS active**	r9722.4 [2855.6]
	5	**Reserved**	
	6	**Reserved**	
[2855.6]	7	**1 = Not an internal event**	r9722.7 [2855.6]
	8	**Reserved**	
[2855.6]	9	**1 = Active SLS stage, bit 0**	r9722.9 [2855.6]
[2855.6]	10	**1 = Active SLS stage, bit 1**	r9722.10 [2855.6]
[2855.6]	11	**1 = SOS selected**	r9722.11 [2855.6]
[2855.6]	12	**1 = SDI positive active**	r9722.12 [2855.6]
[2855.6]	13	**1 = SDI negative active**	r9722.13 [2855.6]
	14	**Reserved**	
[2855.6]	15	**SSM (Speed below limit)**	r9722.15 [2855.6]

Figura 2-87 2840 – Extended Functions, parola di comando e parola di stato

1	2	3	4	5	6	7	8
DO: SERVO, VECTOR					fp_2840_54_eng.vsd	Function diagram	- 2840 -
Safety Integrated - Extended Functions, control word and status word					28.09.10 V04.04.00	S120/S150/G130/G150	

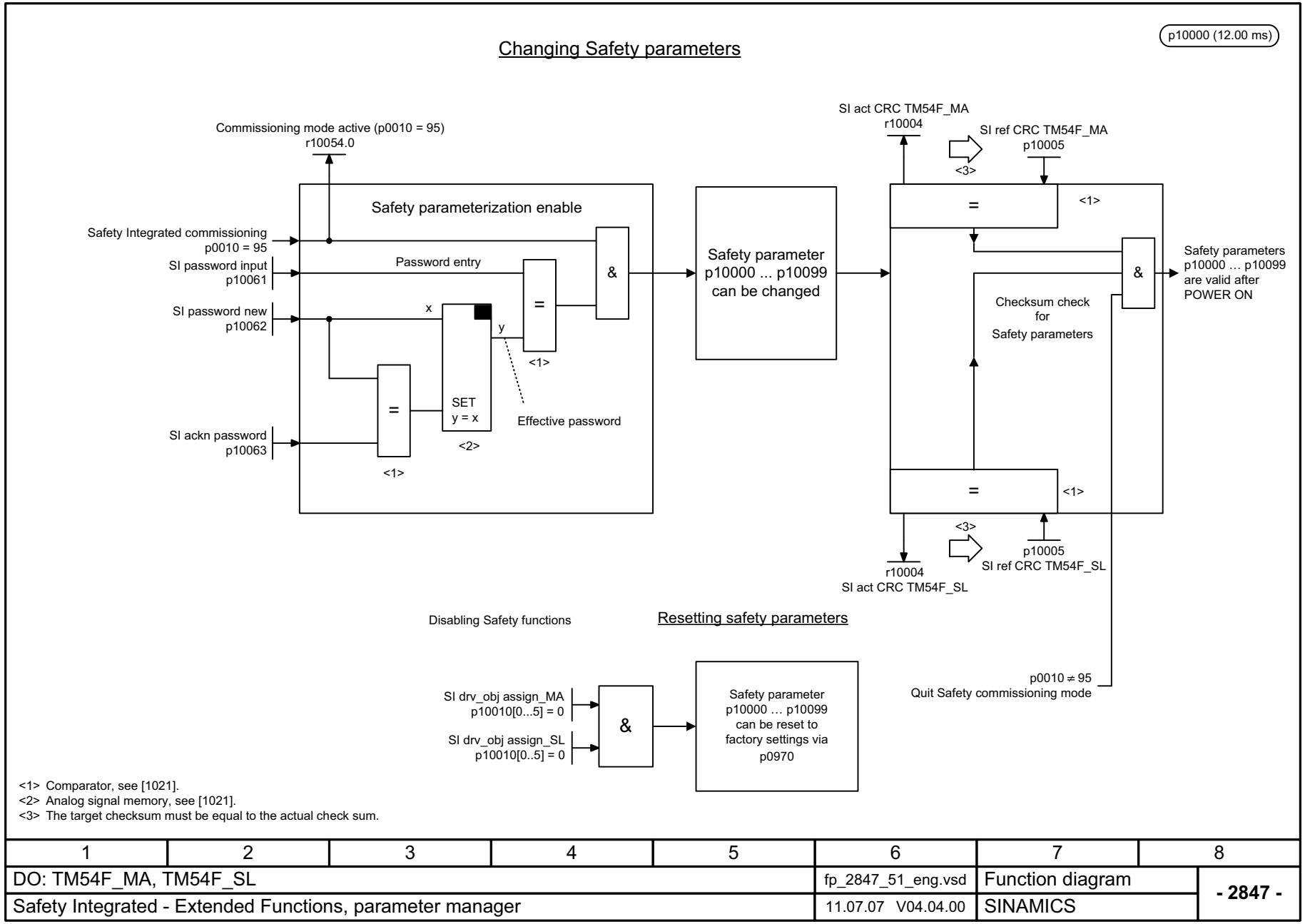
© Siemens AG 2011 All Rights Reserved



1	2	3	4	5	6	7	8
DO: SERVO, VECTOR					fp_2846_54_eng.vsd	Function diagram	- 2846 -
Safety Integrated - Extended Functions, Parameter manager					05.03.10 V04.04.00	S120/S150/G130/G150	

Figura 2-88 2846 – Extended Functions, gestore dei parametri

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved



<1> Comparator, see [1021].
<2> Analog signal memory, see [1021].
<3> The target checksum must be equal to the actual check sum.

1	2	3	4	5	6	7	8
DO: TM54F_MA, TM54F_SL					fp_2847_51_eng.vsd	Function diagram	- 2847 -
Safety Integrated - Extended Functions, parameter manager					11.07.07 V04.04.00	SINAMICS	

Figura 2-89 2847 – Extended Functions, gestore dei parametri TM54F

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

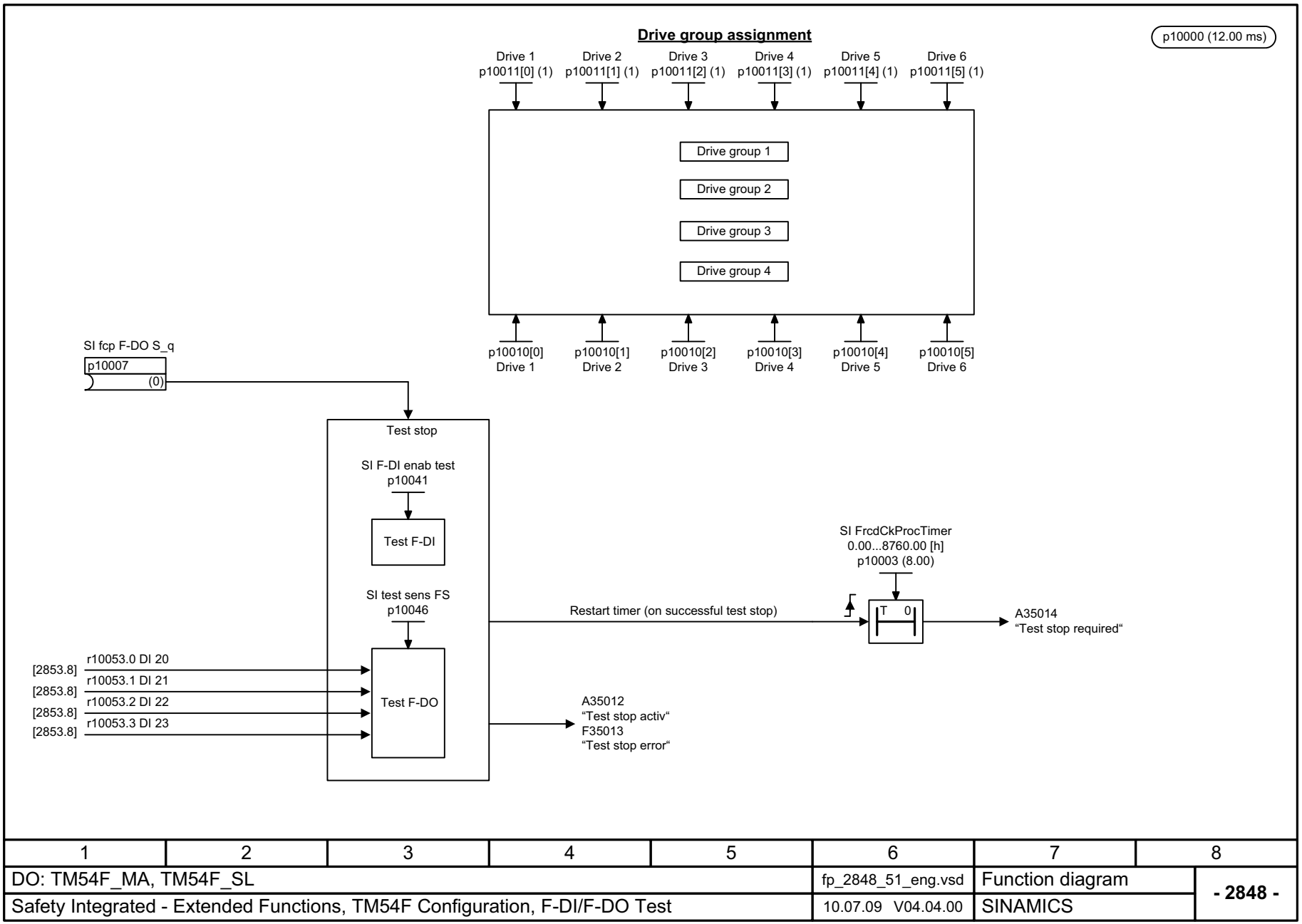


Figura 2-90 2848 – Extended Functions, configurazione TM54F, Test F-DI/F-DO

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

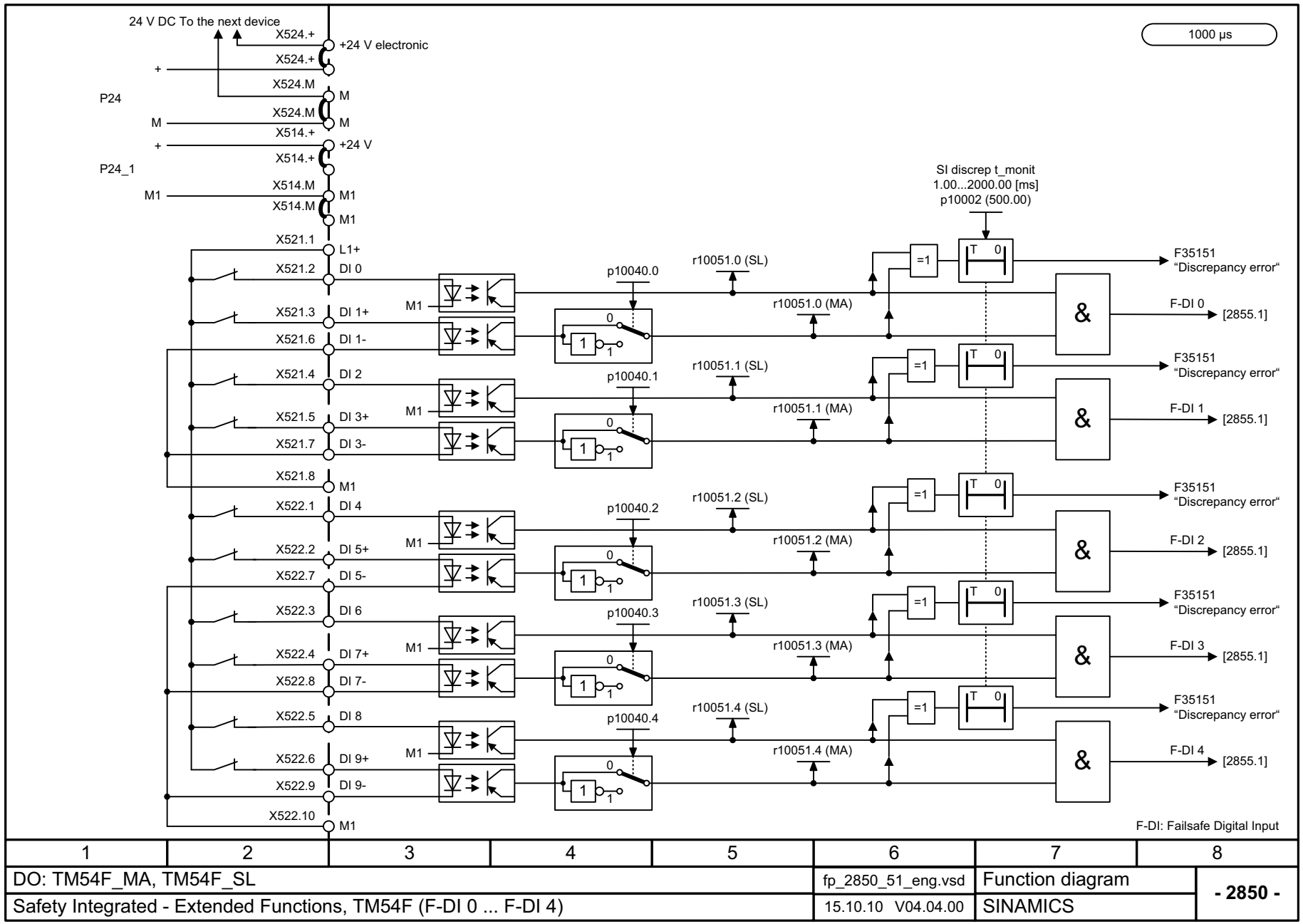
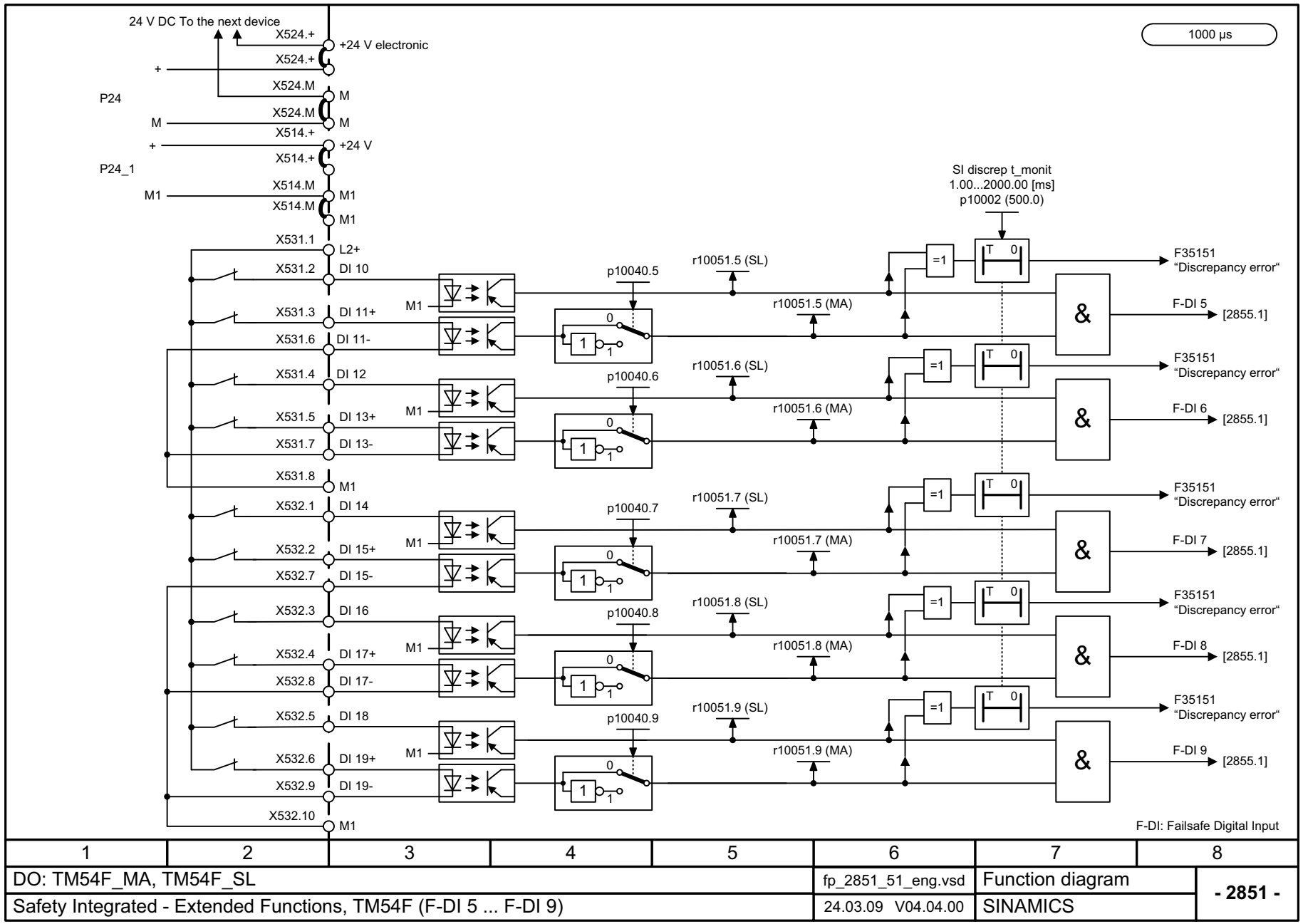


Figura 2-91 2850 – Extended Functions, TM54F (F-DI 0 ... F-DI 4)

1	2	3	4	5	6	7	8
DO: TM54F_MA, TM54F_SL					fp_2850_51_eng.vsd	Function diagram	- 2850 -
Safety Integrated - Extended Functions, TM54F (F-DI 0 ... F-DI 4)					15.10.10 V04.04.00	SINAMICS	

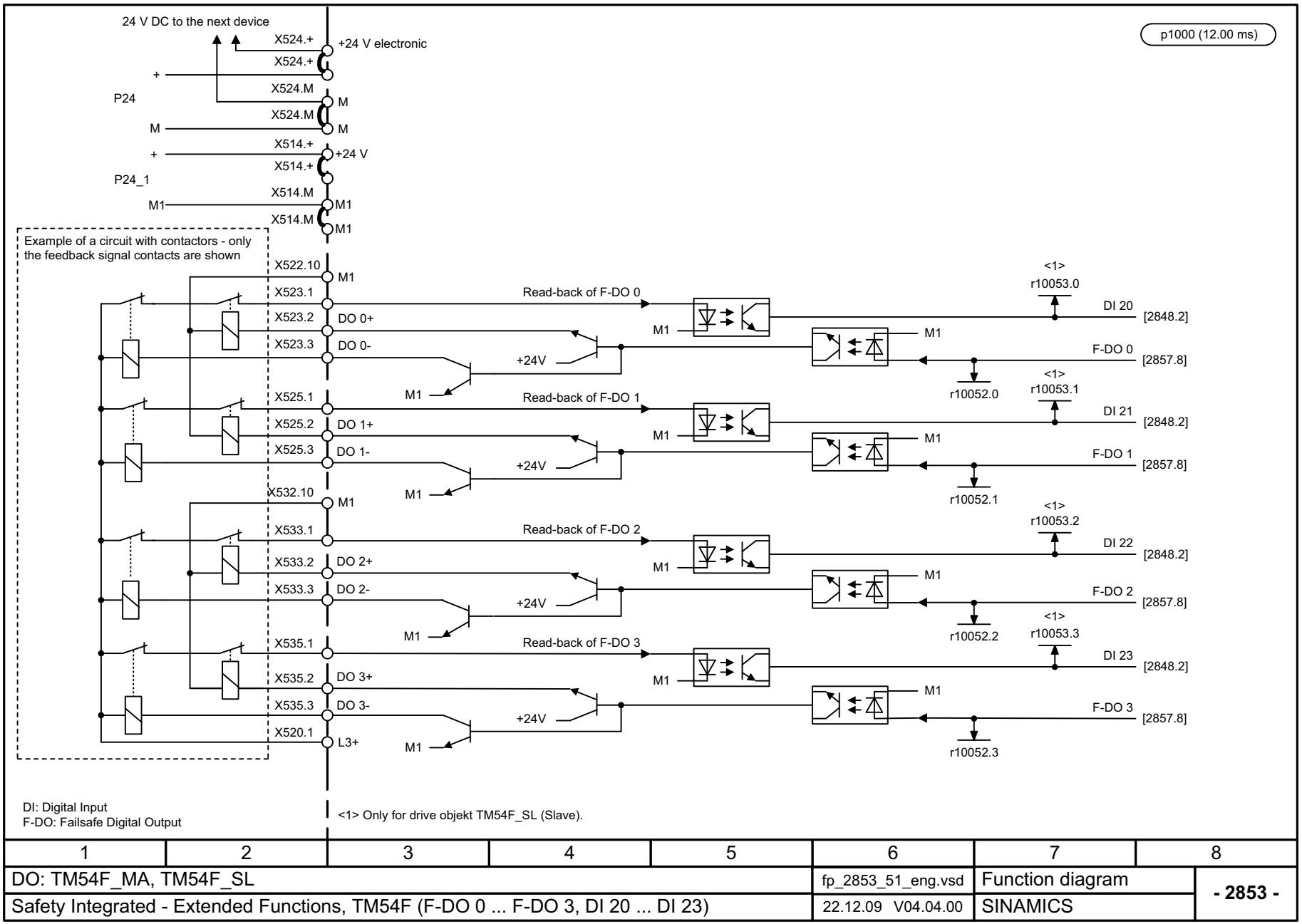
© Siemens AG 2011 All Rights Reserved



1	2	3	4	5	6	7	8
DO: TM54F_MA, TM54F_SL					fp_2851_51_eng.vsd	Function diagram	- 2851 -
Safety Integrated - Extended Functions, TM54F (F-DI 5 ... F-DI 9)					24.03.09 V04.04.00	SINAMICS	

Figura 2-92 2851 – Extended Functions, TM54F (F-DI 5 ... F-DI 9)

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved



1	2	3	4	5	6	7	8
DO: TM54F_MA, TM54F_SL					fp_2853_51_eng.vsd	Function diagram	- 2853 -
Safety Integrated - Extended Functions, TM54F (F-DO 0 ... F-DO 3, DI 20 ... DI 23)					22.12.09 V04.04.00	SINAMICS	

Figura 2-93 2853 – Extended Functions, TM54F (F-DO 0 ... F-DO 3, DI 20 ... DI 23)

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

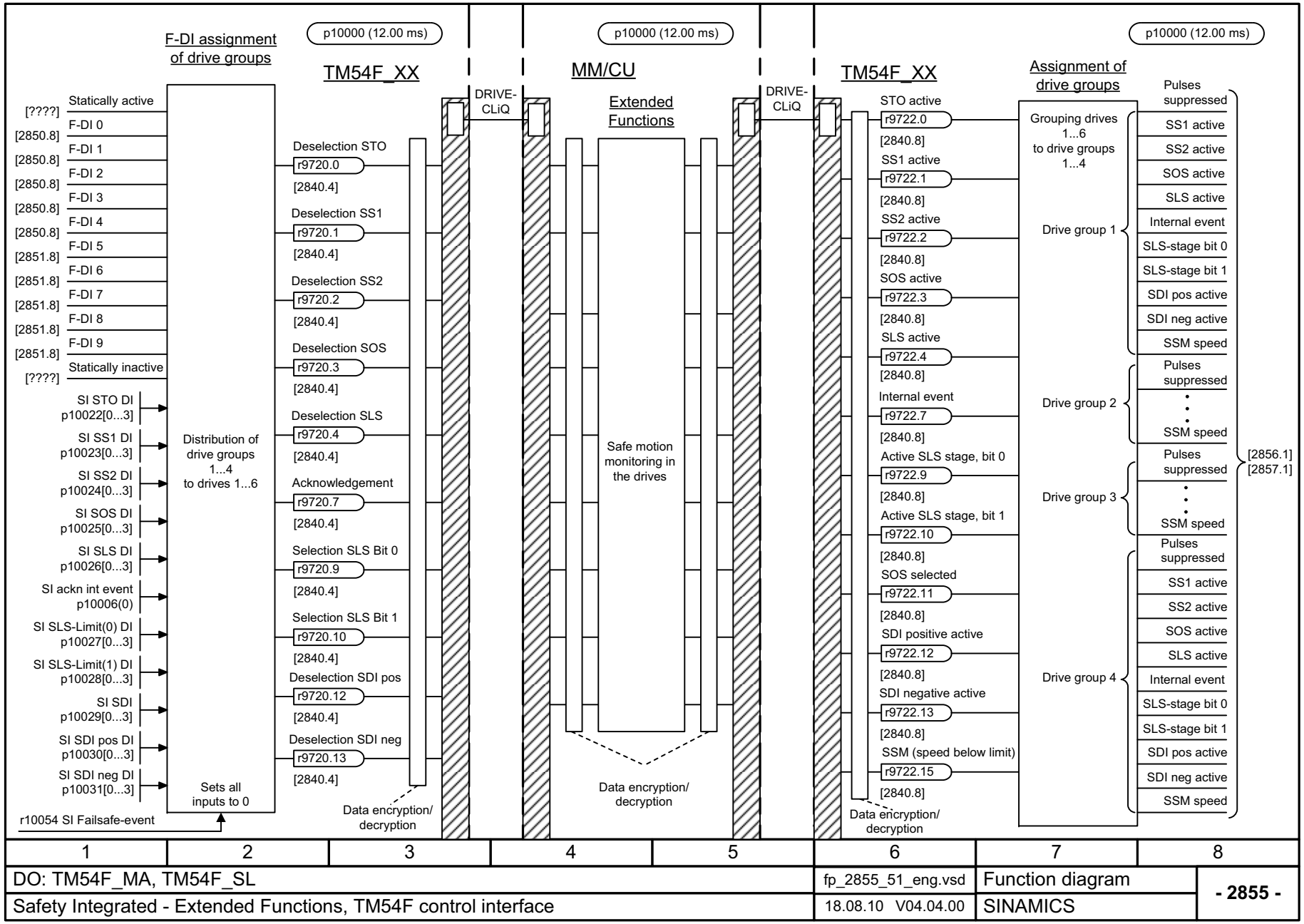
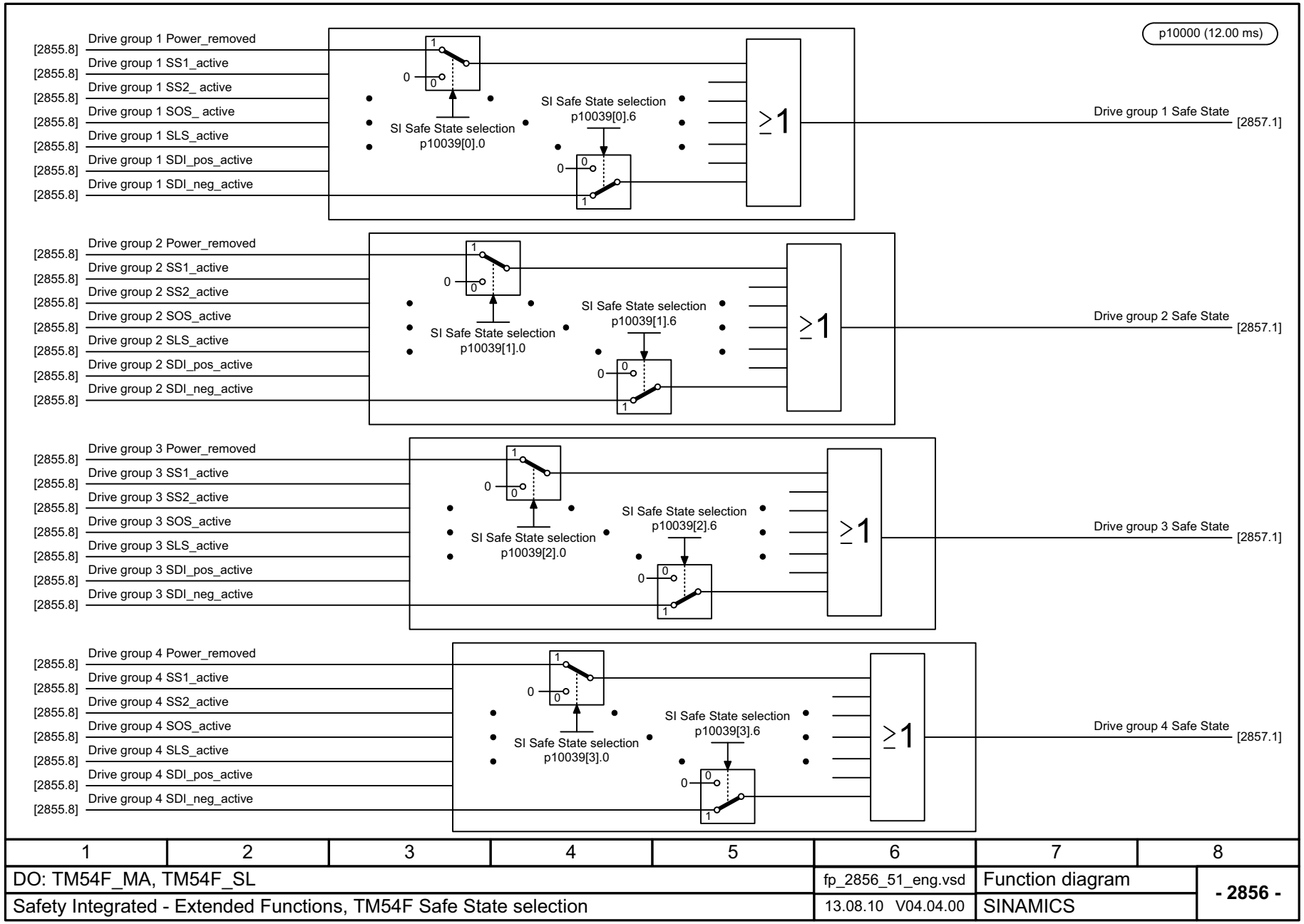


Figura 2-94 2855 – Extended Functions, interfaccia di comando TM54F

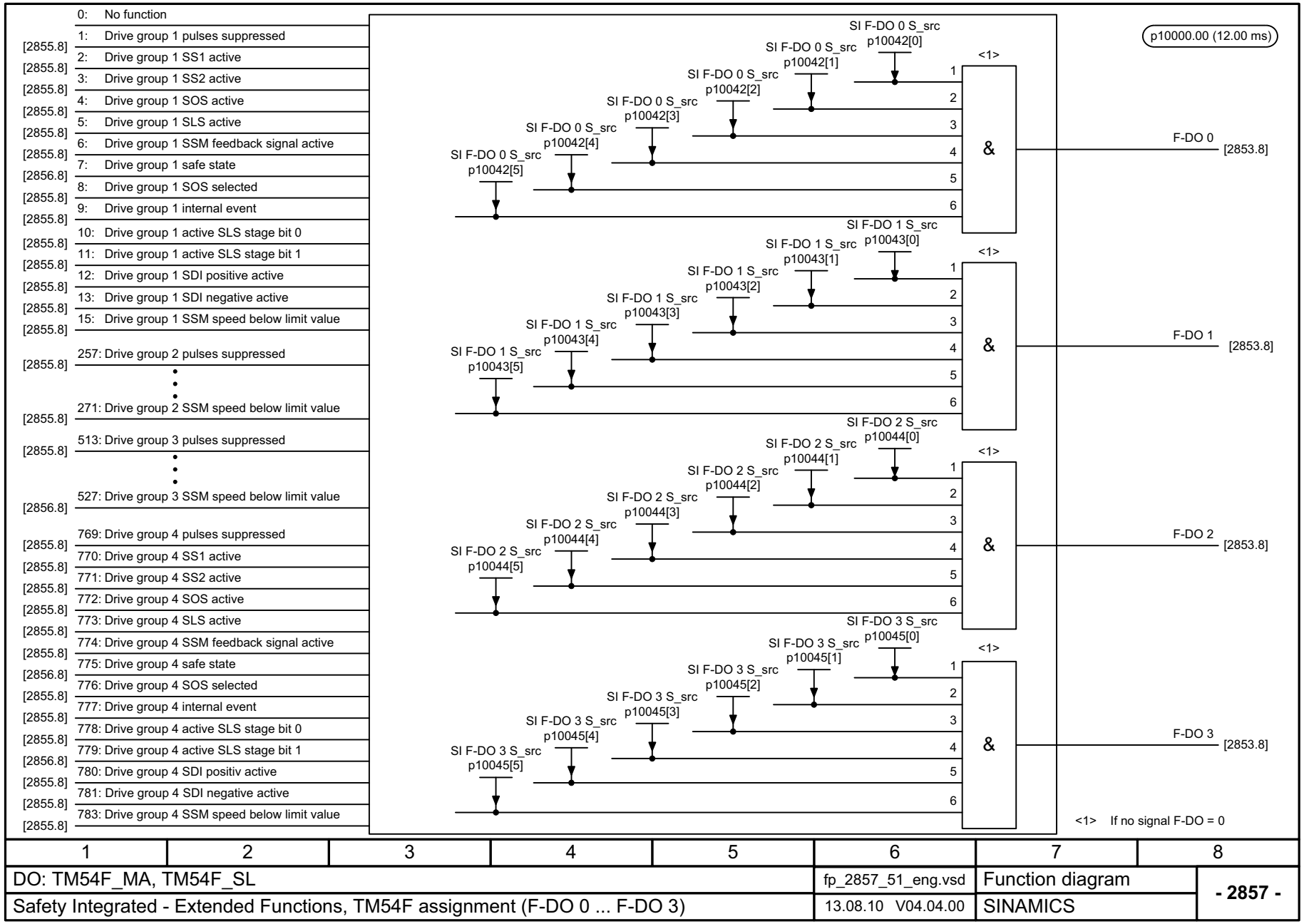
© Siemens AG 2011 All Rights Reserved



1	2	3	4	5	6	7	8
DO: TM54F_MA, TM54F_SL					fp_2856_51_eng.vsd	Function diagram	- 2856 -
Safety Integrated - Extended Functions, TM54F Safe State selection					13.08.10 V04.04.00	SINAMICS	

Figura 2-95 2856 – Extended Functions, selezione Safe State TM54F

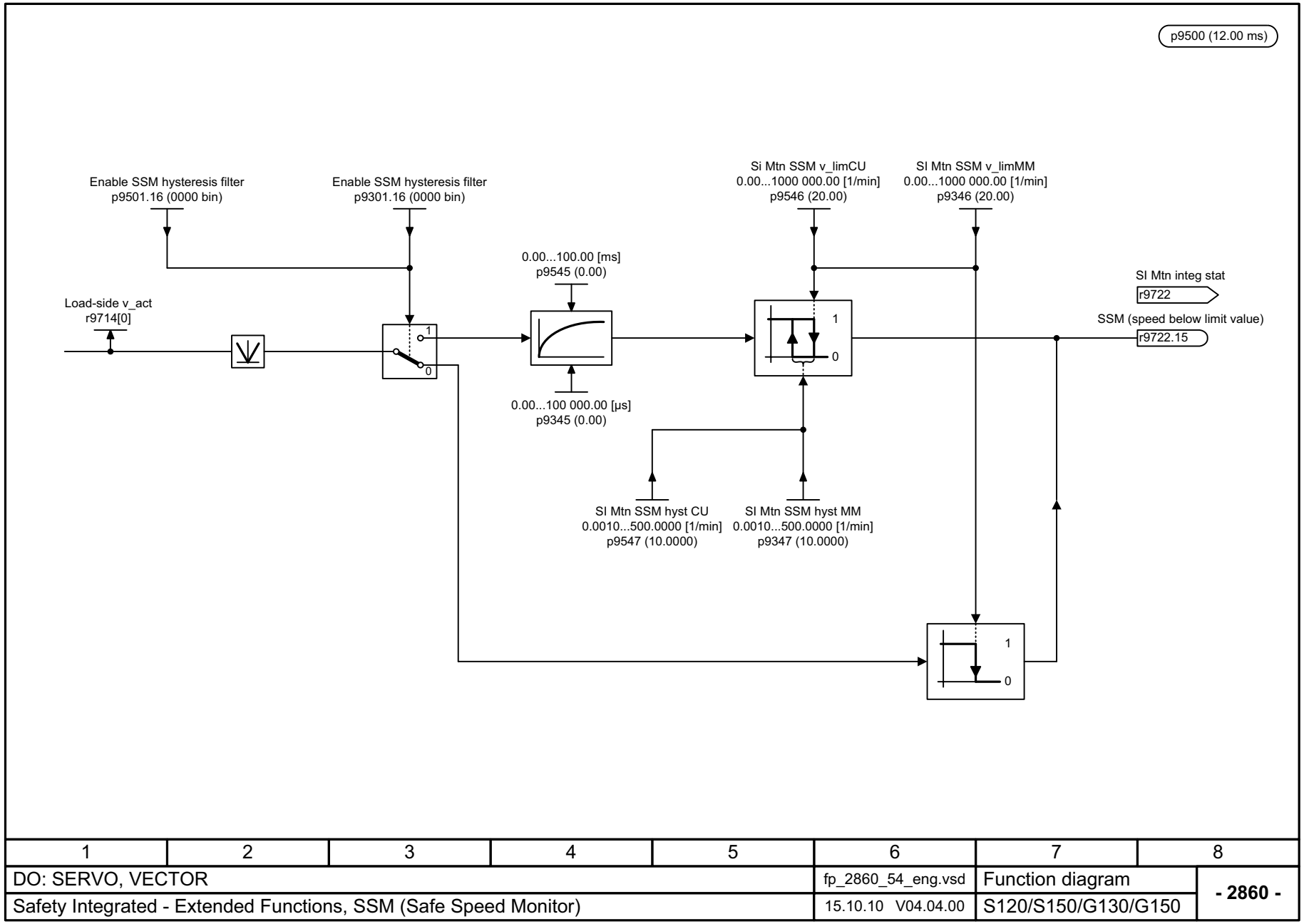
© Siemens AG 2011 All Rights Reserved



1	2	3	4	5	6	7	8
DO: TM54F_MA, TM54F_SL					fp_2857_51_eng.vsd	Function diagram	- 2857 -
Safety Integrated - Extended Functions, TM54F assignment (F-DO 0 ... F-DO 3)					13.08.10 V04.04.00	SINAMICS	

Figura 2-96 2857 – Extended Functions, assegnazione TM54F (F-DO 0 ... F-DO 3)

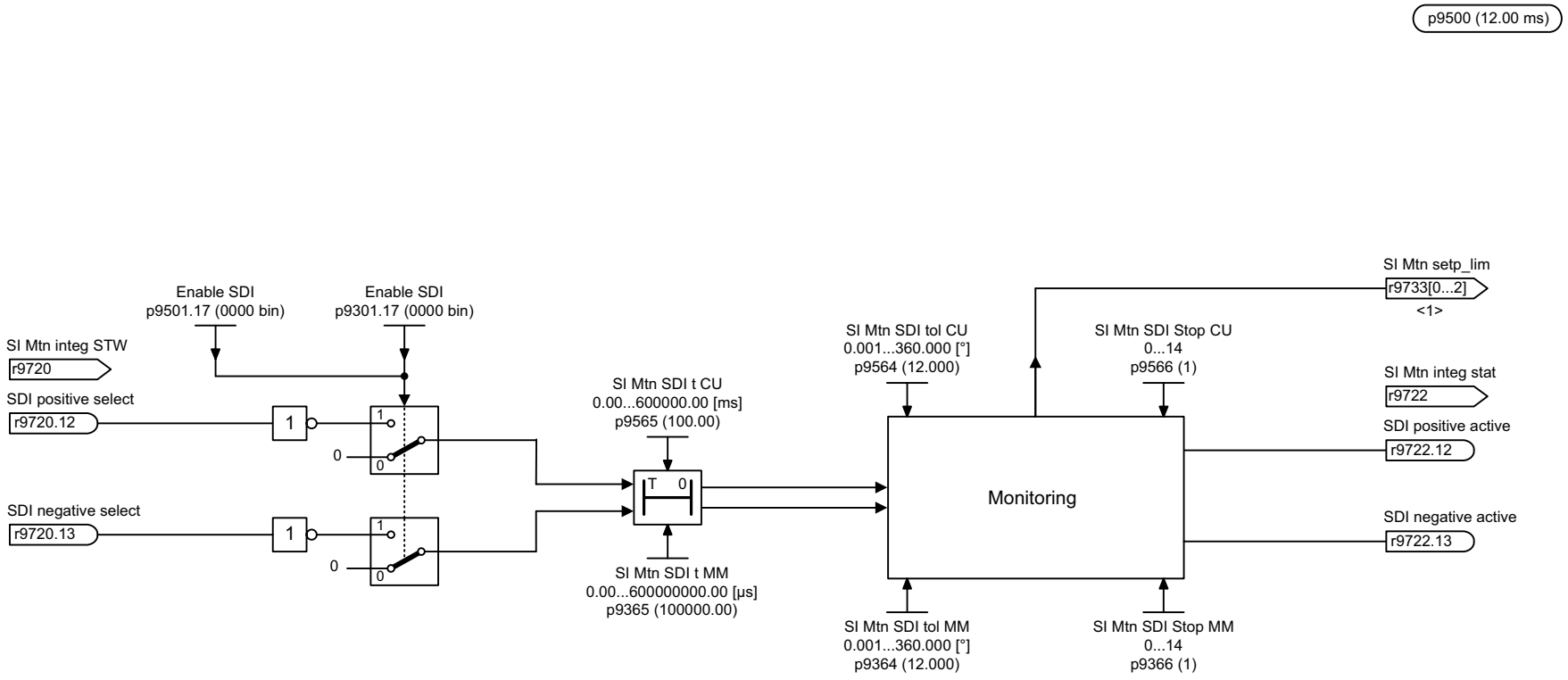
© Siemens AG 2011 All Rights Reserved



1	2	3	4	5	6	7	8
DO: SERVO, VECTOR					fp_2860_54_eng.vsd	Function diagram	- 2860 -
Safety Integrated - Extended Functions, SSM (Safe Speed Monitor)					15.10.10 V04.04.00	S120/S150/G130/G150	

Figura 2-97 2860 – Extended Functions, SSM (Safe Speed Monitor)

© Siemens AG 2011 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, VECTOR					fp_2861_54_eng.vsd	Function diagram	- 2861 -
Safety Integrated - Extended Functions, SDI (Safe Direction)					24.08.10 V04.04.00	S120/S150/G130/G150	

Figura 2-98 2861 – Extended Functions, SDI (Safe Direction)

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

2.11 Canale del valore di riferimento

Schemi logici

3010 – Valori di riferimento fissi del numero di giri	2-1060
3020 – Potenziometro motore	2-1061
3030 – Valore di riferimento principale/aggiuntivo, scala del valore di riferimento, JOG	2-1062
3040 – Limitazione di direzione e inversione di direzione	2-1063
3050 – Bande di arresto e limitazioni del numero di giri	2-1064
3060 – Generatore di rampa semplice	2-1065
3070 – Generatore di rampa esteso	2-1066
3080 – Selezione generatore di rampa, parola di stato, inseguimento	2-1067

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

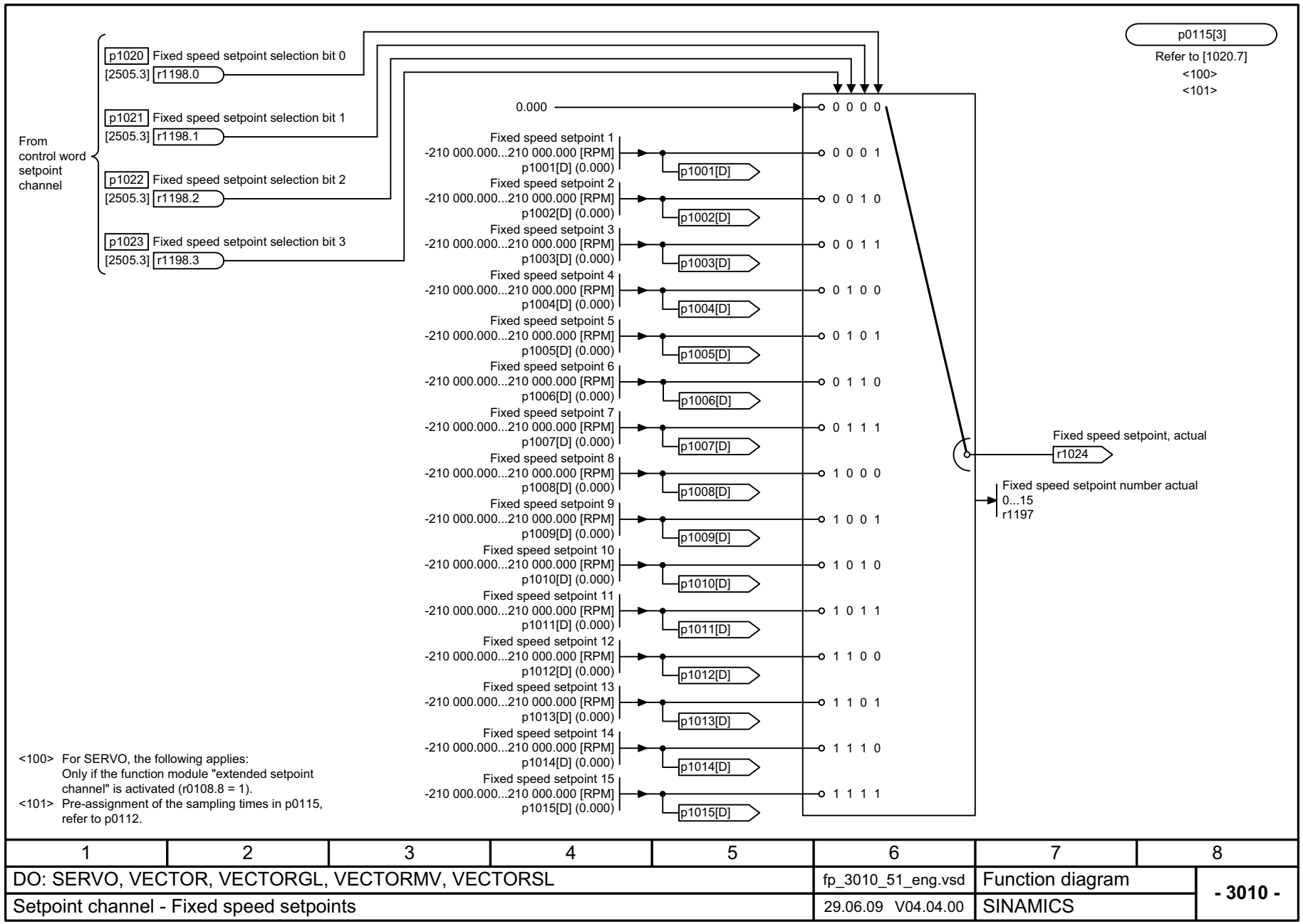
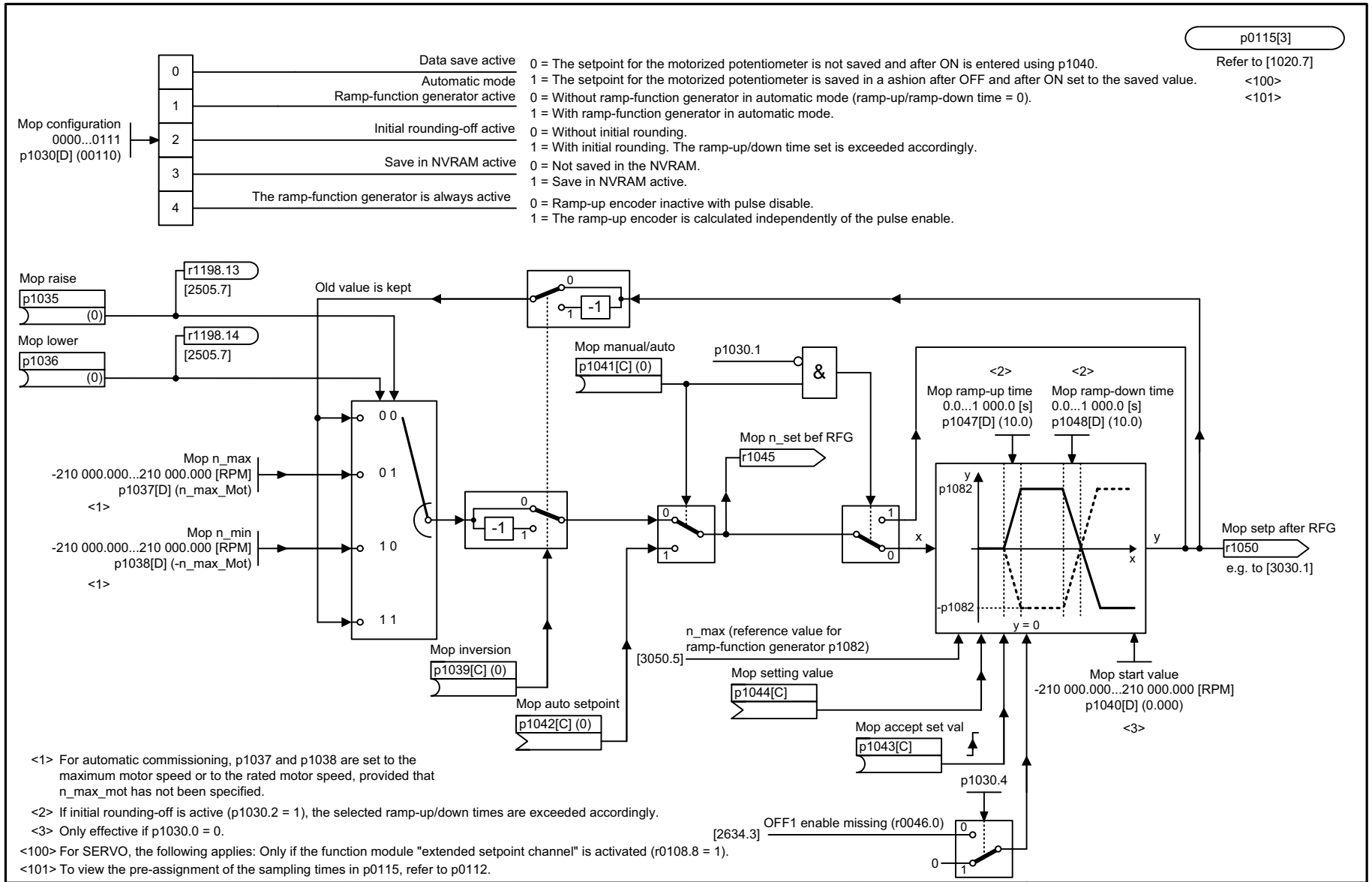


Figura 2-99 3010 – Valori di riferimento fissi del numero di giri

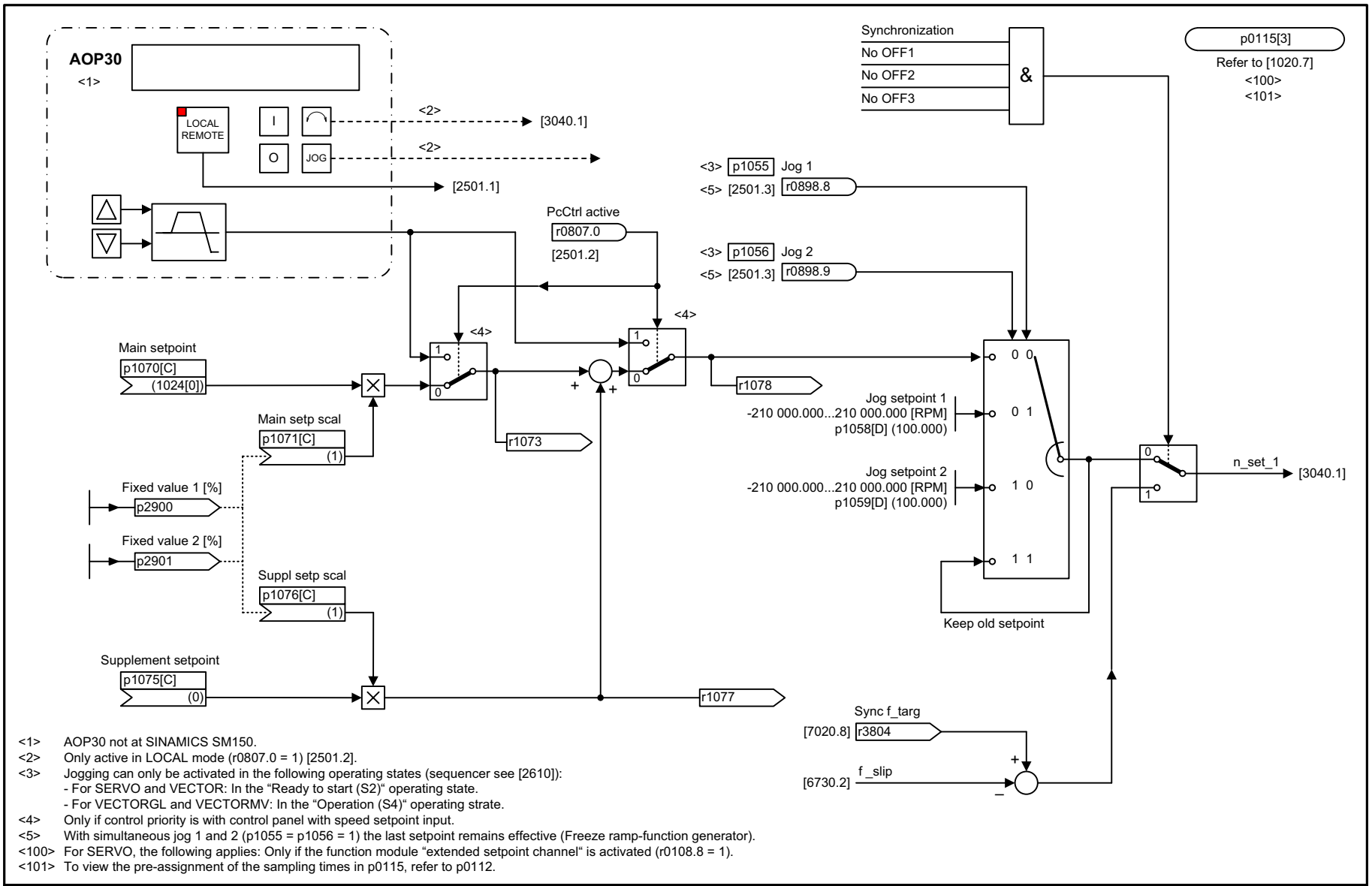
© Siemens AG 2011 All Rights Reserved



1	2	3	4	5	6	7	8
DO: SERVO, VECTOR, VECTORGL, VECTORMV, VECTORSL					fp_3020_51_eng.vsd	Function diagram	- 3020 -
Setpoint channel - Motorized potentiometer					29.10.10 V04.04.00	SINAMICS	

Figura 2-100 3020 – Potenziometro motore

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

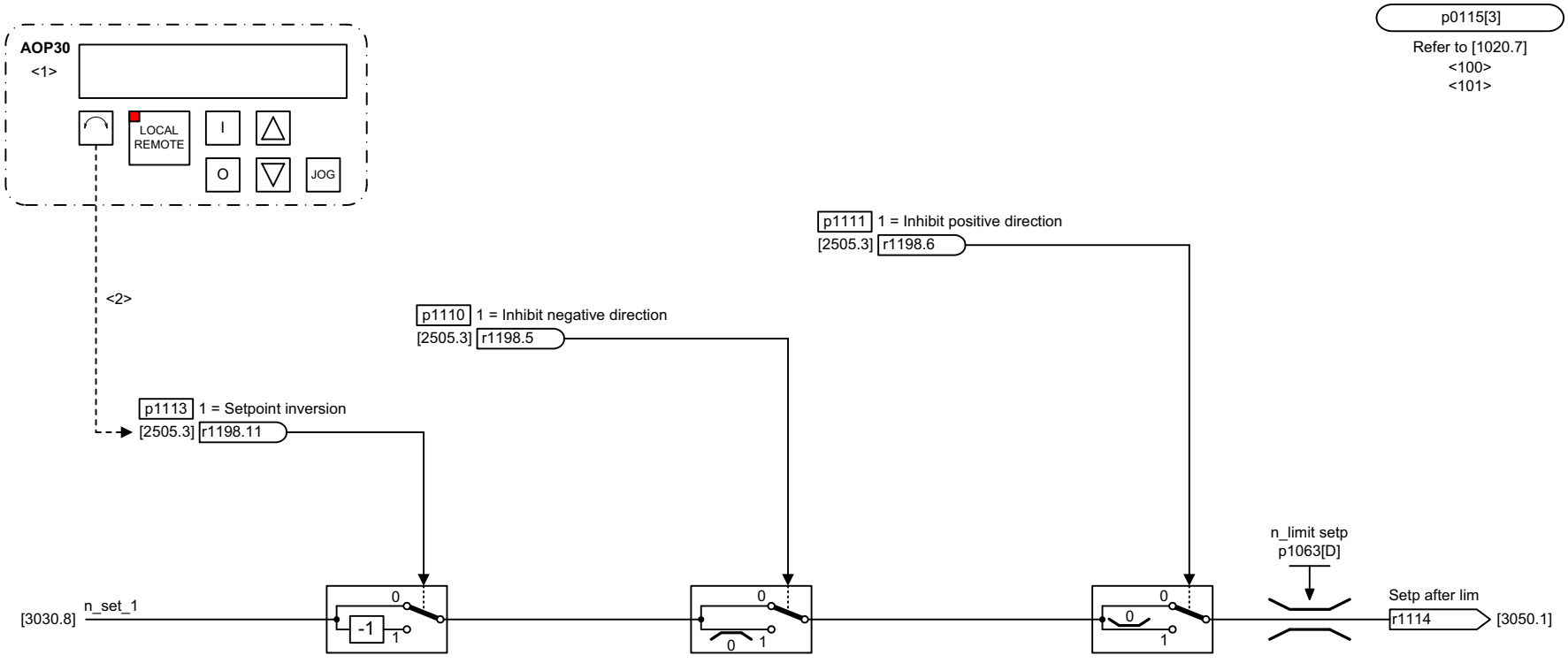


<1> AOP30 not at SINAMICS SM150.
<2> Only active in LOCAL mode (r0807.0 = 1) [2501.2].
<3> Jogging can only be activated in the following operating states (sequencer see [2610]):
- For SERVO and VECTOR: In the “Ready to start (S2)“ operating state.
- For VECTORGL and VECTORMV: In the “Operation (S4)“ operating strate.
<4> Only if control priority is with control panel with speed setpoint input.
<5> With simultaneous jog 1 and 2 (p1055 = p1056 = 1) the last setpoint remains effective (Freeze ramp-function generator).
<100> For SERVO, the following applies: Only if the function module “extended setpoint channel“ is activated (r0108.8 = 1).
<101> To view the pre-assignment of the sampling times in p0115, refer to p0112.

1	2	3	4	5	6	7	8
DO: SERVO, VECTOR, VECTORGL, VECTORMV, VECTORSL					fp_3030_51_eng.vsd	Function diagram	- 3030 -
Setpoint channel - Main/supplementary setpoint, setpoint scaling, jogging					15.10.10 V04.04.00	SINAMICS	

Figura 2-101 3030 – Valore di riferimento principale/aggiuntivo, scala del valore di riferimento, JOG

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

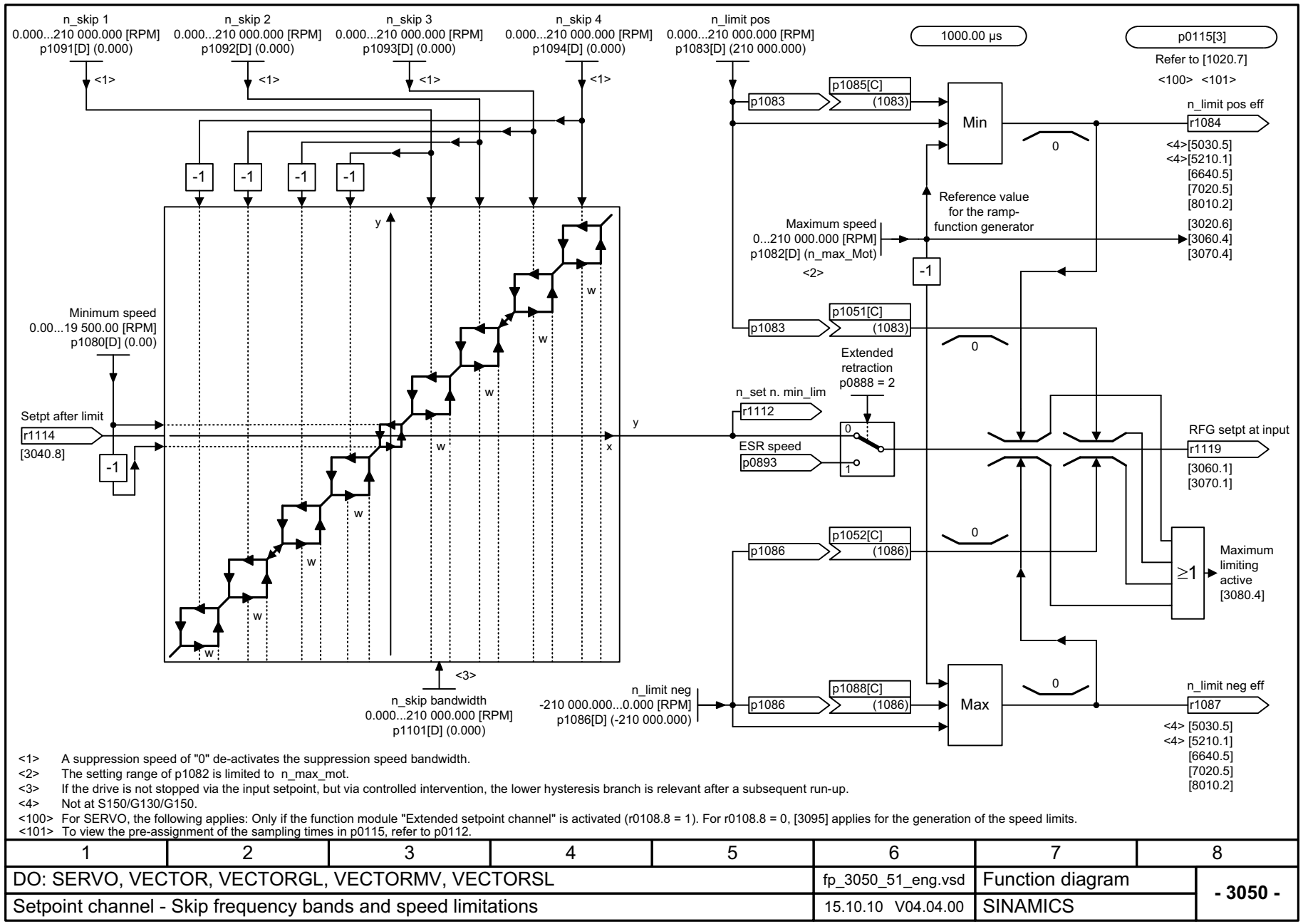


<1> AOP30 not at SINAMICS SM150.
<2> Only active in LOCAL mode (r0807.0 = 1) [2501.2]
<100> For SERVO, the following applies: Only if the function module “extended setpoint channel“ is activated (r0108.8 = 1).
<101> To view the pre-assignment of the sampling times in p0115, refer to p0112.

1	2	3	4	5	6	7	8
DO: SERVO, VECTOR, VECTORGL, VECTORMV, VECTORSL					fp_3040_51_eng.vsd	Function diagram	- 3040 -
Setpoint channel - Direction limitation and direction reversal					29.06.09 V04.04.00	SINAMICS	

Figura 2-102 3040 – Limitazione di direzione e inversione di direzione

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

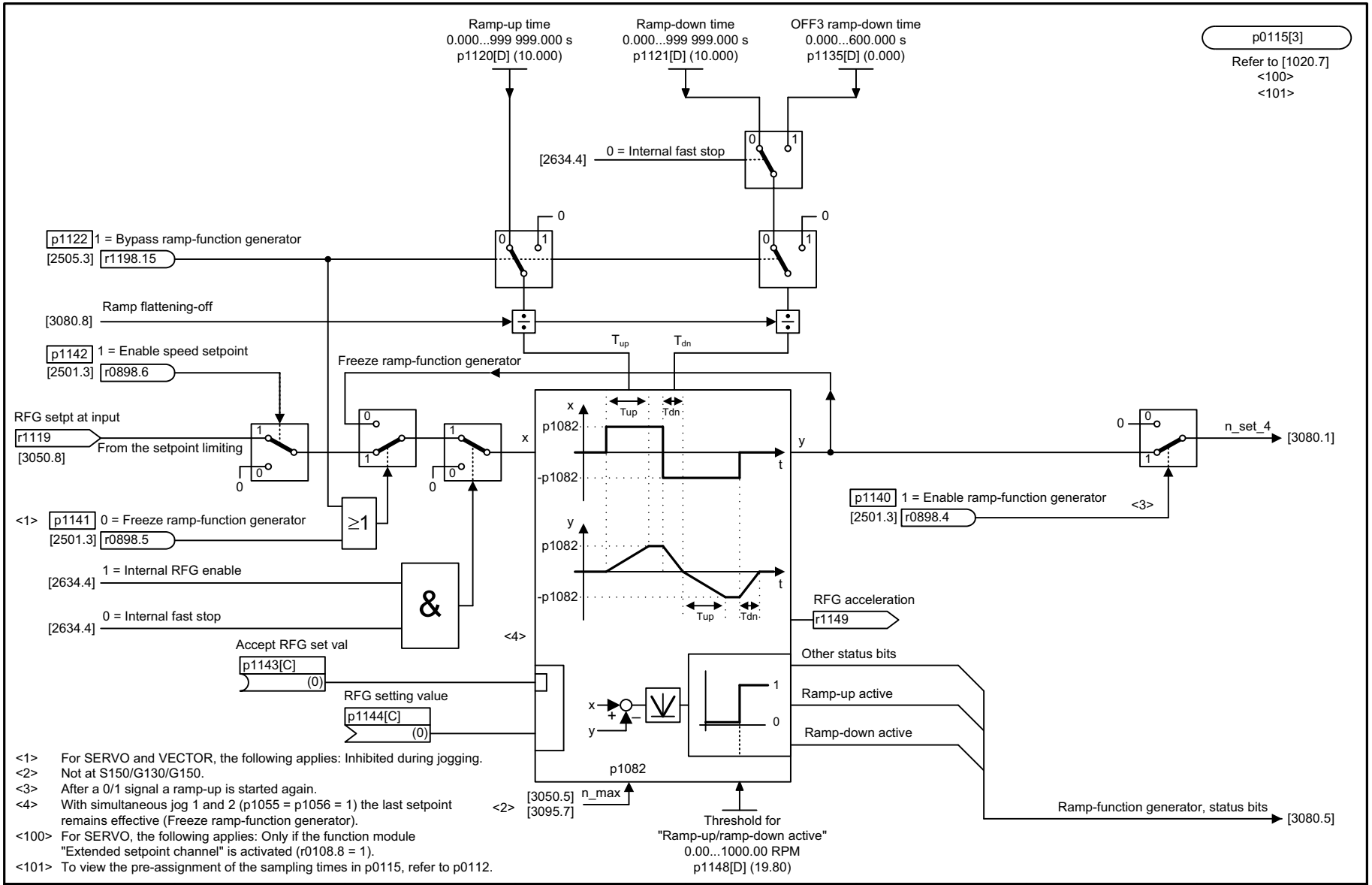


<1> A suppression speed of "0" de-activates the suppression speed bandwidth.
<2> The setting range of p1082 is limited to n_max_mot.
<3> If the drive is not stopped via the input setpoint, but via controlled intervention, the lower hysteresis branch is relevant after a subsequent run-up.
<4> Not at S150/G130/G150.
<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.
<101> To view the pre-assignment of the sampling times in p0115, refer to p0112.

1	2	3	4	5	6	7	8
DO: SERVO, VECTOR, VECTORGL, VECTORMV, VECTORSL					fp_3050_51_eng.vsd	Function diagram	- 3050 -
Setpoint channel - Skip frequency bands and speed limitations					15.10.10 V04.04.00	SINAMICS	

Figura 2-103 3050 – Bande di arresto e limitazioni del numero di giri

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

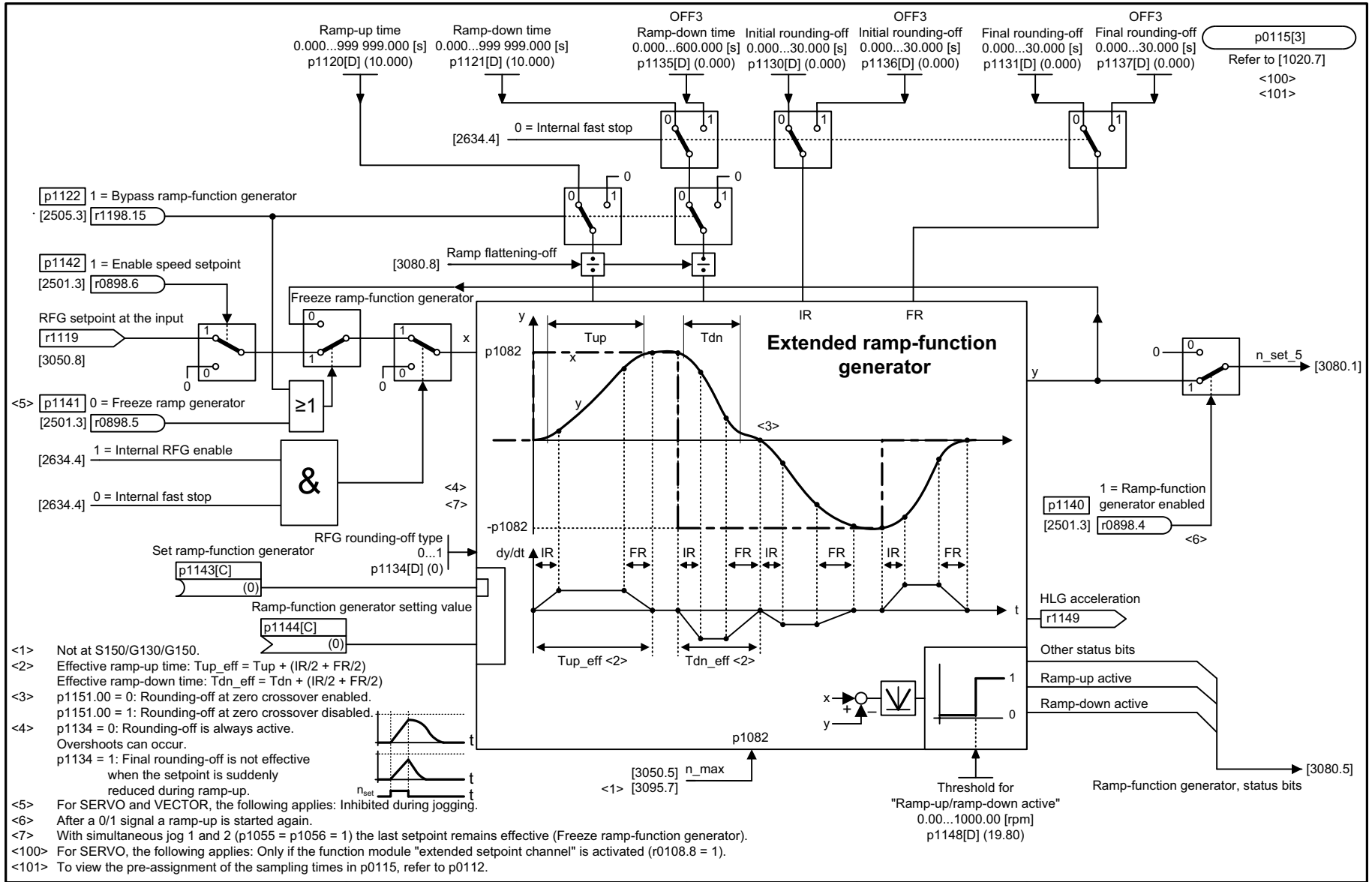


<1> For SERVO and VECTOR, the following applies: Inhibited during jogging.
<2> Not at S150/G130/G150.
<3> After a 0/1 signal a ramp-up is started again.
<4> With simultaneous jog 1 and 2 (p1055 = p1056 = 1) the last setpoint remains effective (Freeze ramp-function generator).
<100> For SERVO, the following applies: Only if the function module "Extended setpoint channel" is activated (r0108.8 = 1).
<101> To view the pre-assignment of the sampling times in p0115, refer to p0112.

1	2	3	4	5	6	7	8
DO: SERVO, VECTOR, VECTORGL, VECTORMV, VECTORSL					fp_3060_51_eng.vsd	Function diagram	- 3060 -
Setpoint channel - Basic ramp-function generator					05.05.09 V04.04.00	SINAMICS	

Figura 2-104 3060 – Generatore di rampa semplice

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

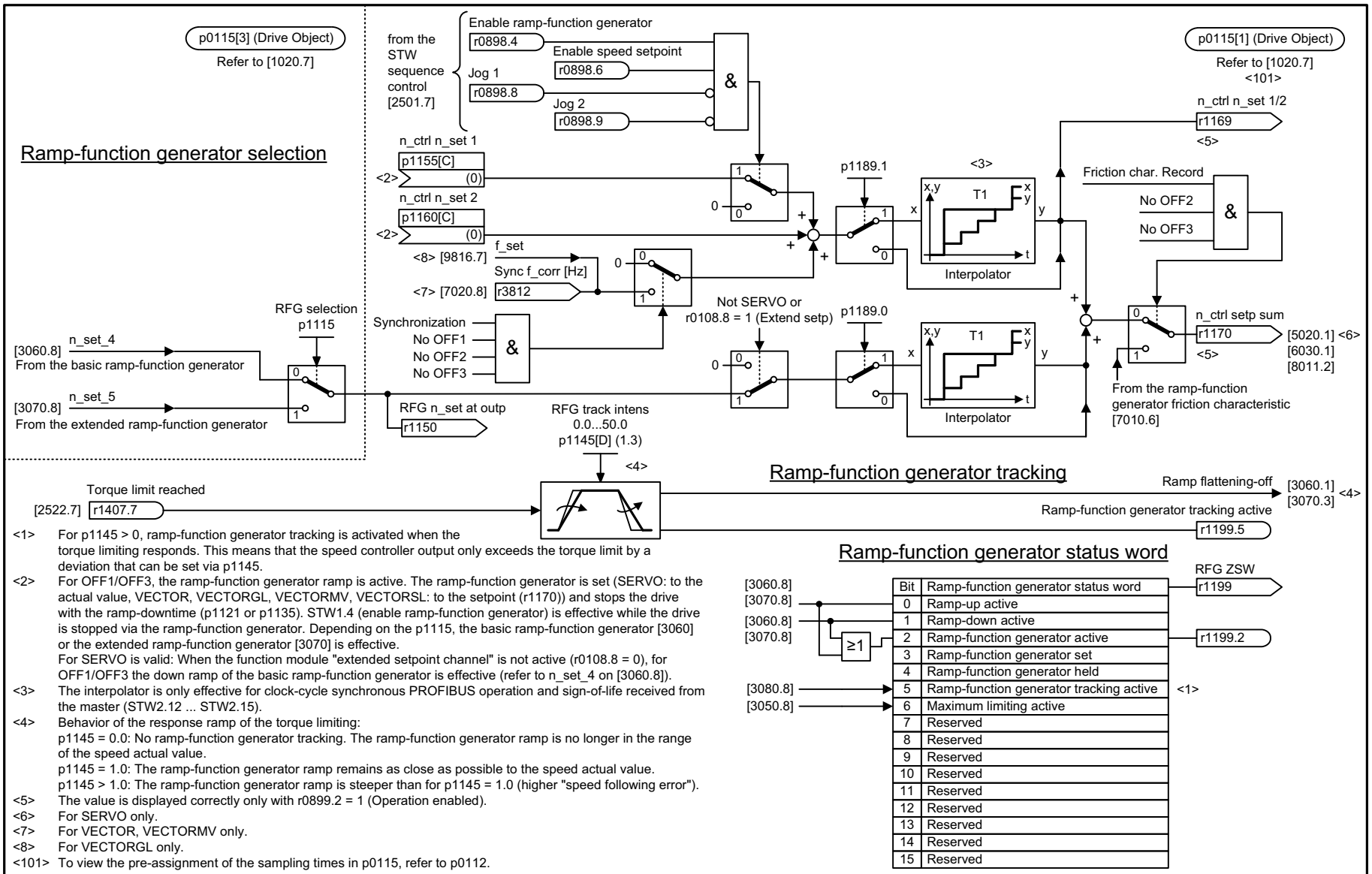


<1> Not at S150/G130/G150.
<2> Effective ramp-up time: Tup_eff = Tup + (IR/2 + FR/2)
Effective ramp-down time: Tdn_eff = Tdn + (IR/2 + FR/2)
<3> p1151.00 = 0: Rounding-off at zero crossover enabled.
p1151.00 = 1: Rounding-off at zero crossover disabled.
<4> p1134 = 0: Rounding-off is always active.
Overshoots can occur.
p1134 = 1: Final rounding-off is not effective when the setpoint is suddenly reduced during ramp-up.
<5> For SERVO and VECTOR, the following applies: Inhibited during jogging.
<6> After a 0/1 signal a ramp-up is started again.
<7> With simultaneous jog 1 and 2 (p1055 = p1056 = 1) the last setpoint remains effective (Freeze ramp-function generator).
<100> For SERVO, the following applies: Only if the function module "extended setpoint channel" is activated (r0108.8 = 1).
<101> To view the pre-assignment of the sampling times in p0115, refer to p0112.

1	2	3	4	5	6	7	8
DO: SERVO, VECTOR, VECTORGL, VECTORMV, VECTORSL					fp_3070_51_eng.vsd	Function diagram	- 3070 -
Setpoint channel - Extended ramp-function generator					22.11.10 V04.04.00	SINAMICS	

Figura 2-105 3070 – Generatore di rampa esteso

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved



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

<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 (SERVO: to the actual value, VECTOR, VECTORGL, VECTORMV, VECTORSL: to the setpoint (r1170)) 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.
For SERVO is valid: When the function module "extended setpoint channel" is not active (r0108.8 = 0), 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> The value is displayed correctly only with r0899.2 = 1 (Operation enabled).

<6> For SERVO only.

<7> For VECTOR, VECTORMV only.

<8> For VECTORGL only.

<101> To view the pre-assignment of the sampling times in p0115, refer to p0112.

1	2	3	4	5	6	7	8
DO: SERVO, VECTOR, VECTORGL, VECTORMV, VECTORSL					fp_3080_51_eng.vsd	Function diagram	- 3080 -
Setpoint channel - Ramp-function generator selection, status word, tracking					22.11.10 V04.04.00	SINAMICS	

Figura 2-106 3080 – Selezione generatore di rampa, parola di stato, inseguimento

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

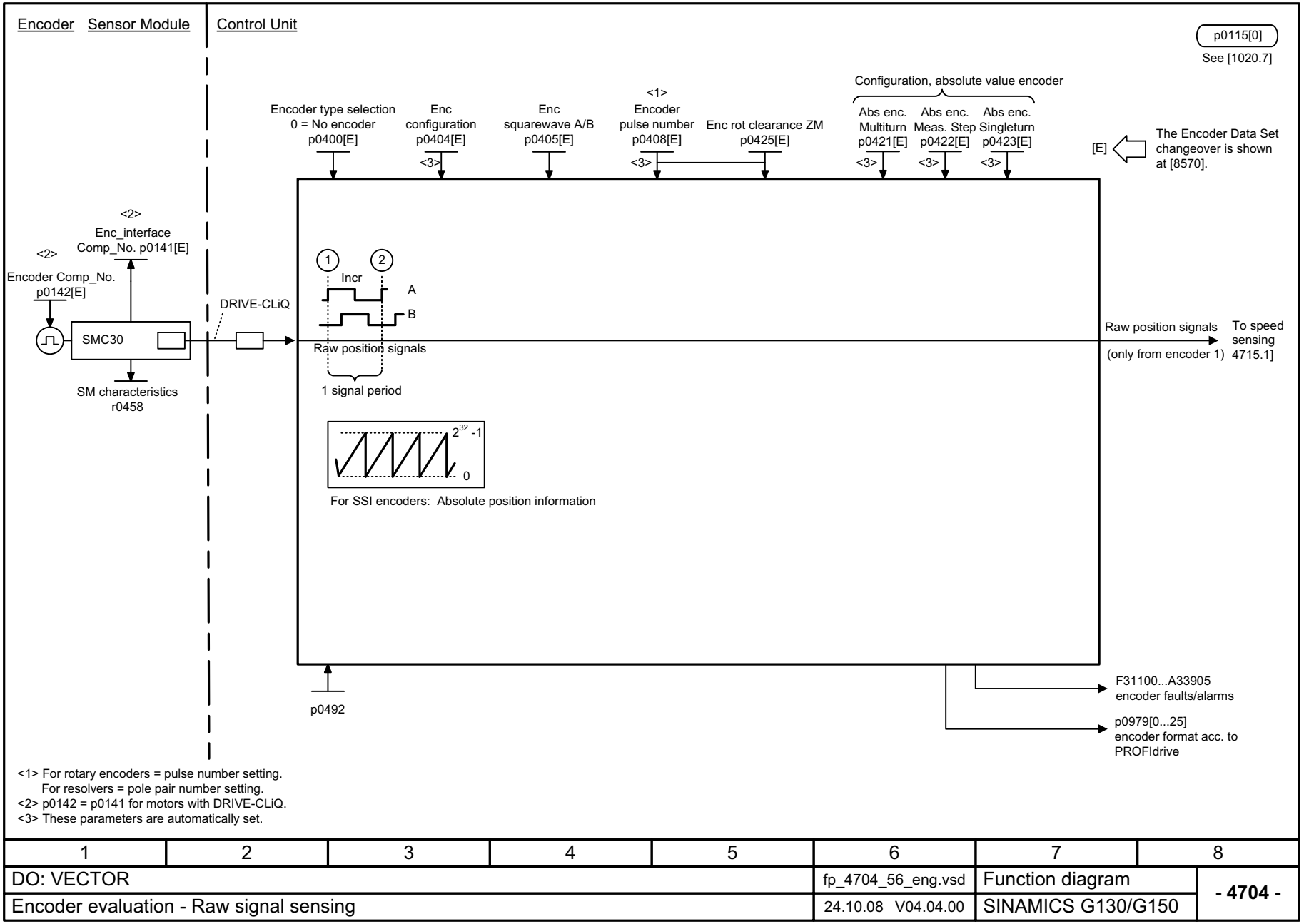
2.12 Valutazione encoder

Schemi logici

4704 – Rilevamento del segnale grezzo 2-1069

4715 – Rilevam.valore attuale di giri e posizione dei poli dell'encoder motore ASM/SM (encoder 1) 2-1070

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

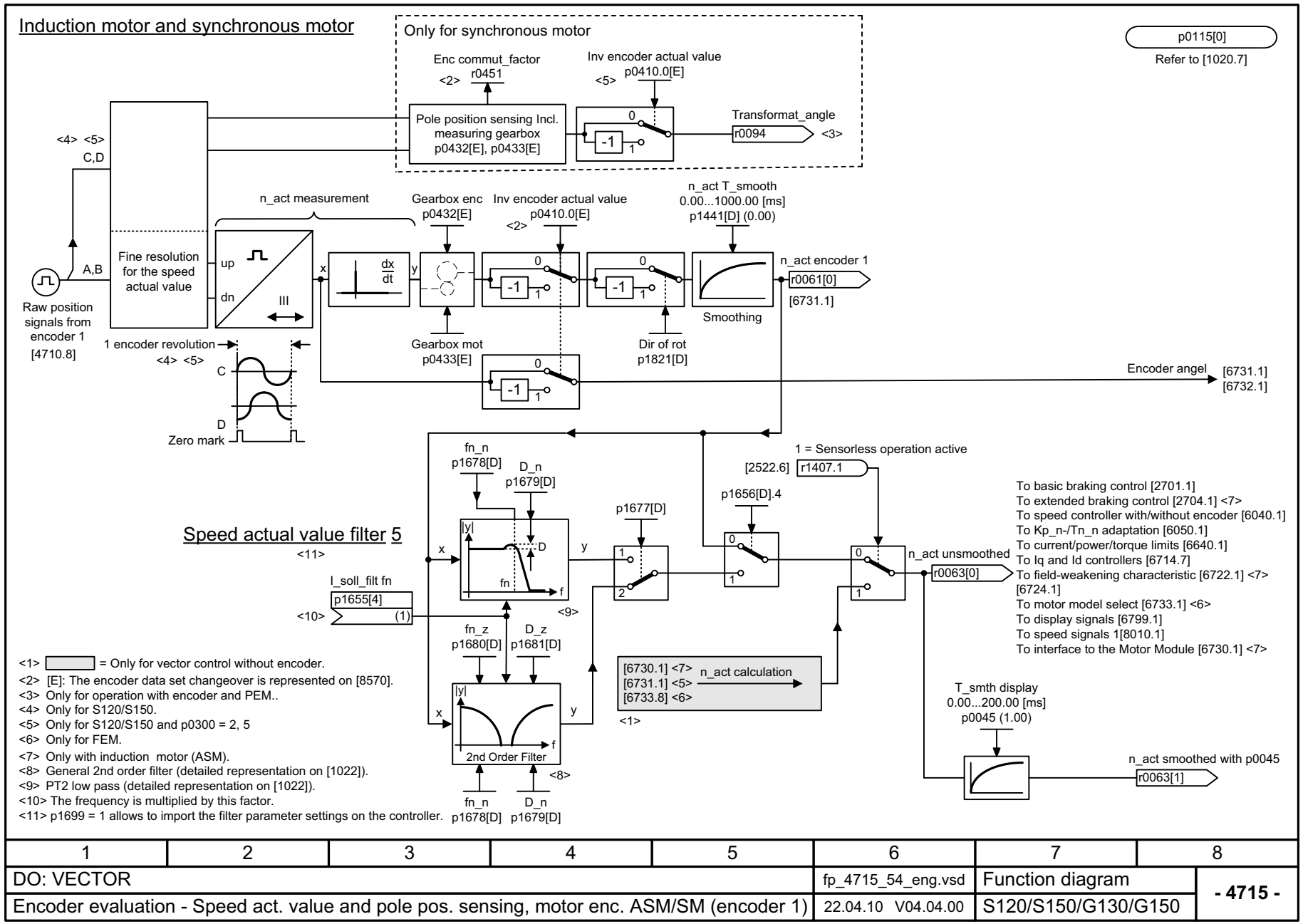


1	2	3	4	5	6	7	8
DO: VECTOR					fp_4704_56_eng.vsd	Function diagram	- 4704 -
Encoder evaluation - Raw signal sensing					24.10.08 V04.04.00	SINAMICS G130/G150	

Figura 2-107 4704 – Rilevamento del segnale grezzo

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Figura 2-108 4715 – Rilevam.valore attuale di giri e posizione dei poli dell'encoder motore ASM/SM (encoder 1)



© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

2.13 Regolazione vettoriale

Schemi logici

6030 – Valore di riferimento velocità, statica	2-1072
6031 – Simmetrizzazione di precomando modello di riferimento/accelerazione	2-1073
6040 – Regolatore di velocità con/senza encoder	2-1074
6050 – Adattamento Kp_n/Tn_n	2-1075
6060 – Valore di riferimento della coppia	2-1076
6220 – Regolatore Vdc_max e regolatore Vdc_min	2-1077
6300 – Caratteristica V/f e aumento di tensione	2-1078
6310 – Attenuazione della risonanza e compensazione dello scorrimento	2-1079
6320 – Regolatore Vdc_max e regolatore Vdc_min	2-1080
6490 – Configurazione regolazione numero di giri	2-1081
6491 – Configurazione regolazione di flusso	2-1082
6630 – Limite coppia superiore/inferiore	2-1083
6640 – Limiti di corrente/potenza/coppia	2-1084
6710 – Filtro valore di riferimento di corrente	2-1085
6714 – Regolatori Iq e Id	2-1086
6721 – Valore di riferimento Id (PEM, p0300 = 2)	2-1087
6722 – Caratteristica di deflussaggio del campo, valore di riferimento Id (ASM, p0300 = 1)	2-1088
6723 – Regolatore di deflussaggio, regolatore del flusso (ASM, p0300 = 1)	2-1089
6724 – Regolatore di deflussaggio (PEM, p0300 = 2)	2-1090
6730 – Interfaccia con il Motor Module (ASM, p0300 = 1)	2-1091
6731 – Interfaccia verso il Motor Module (PEM, p0300 = 2)	2-1092
6799 – Segnali di visualizzazione	2-1093

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

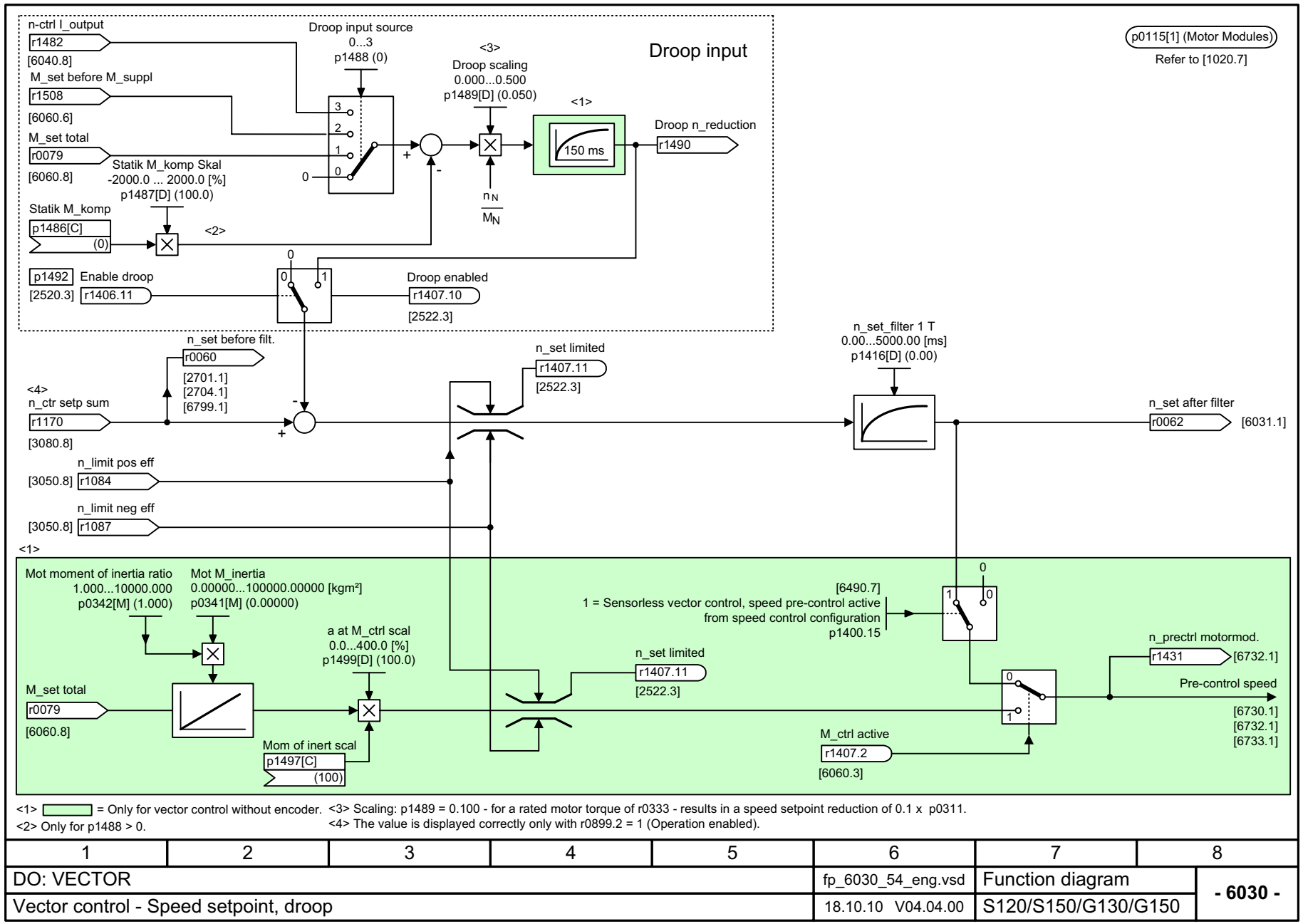
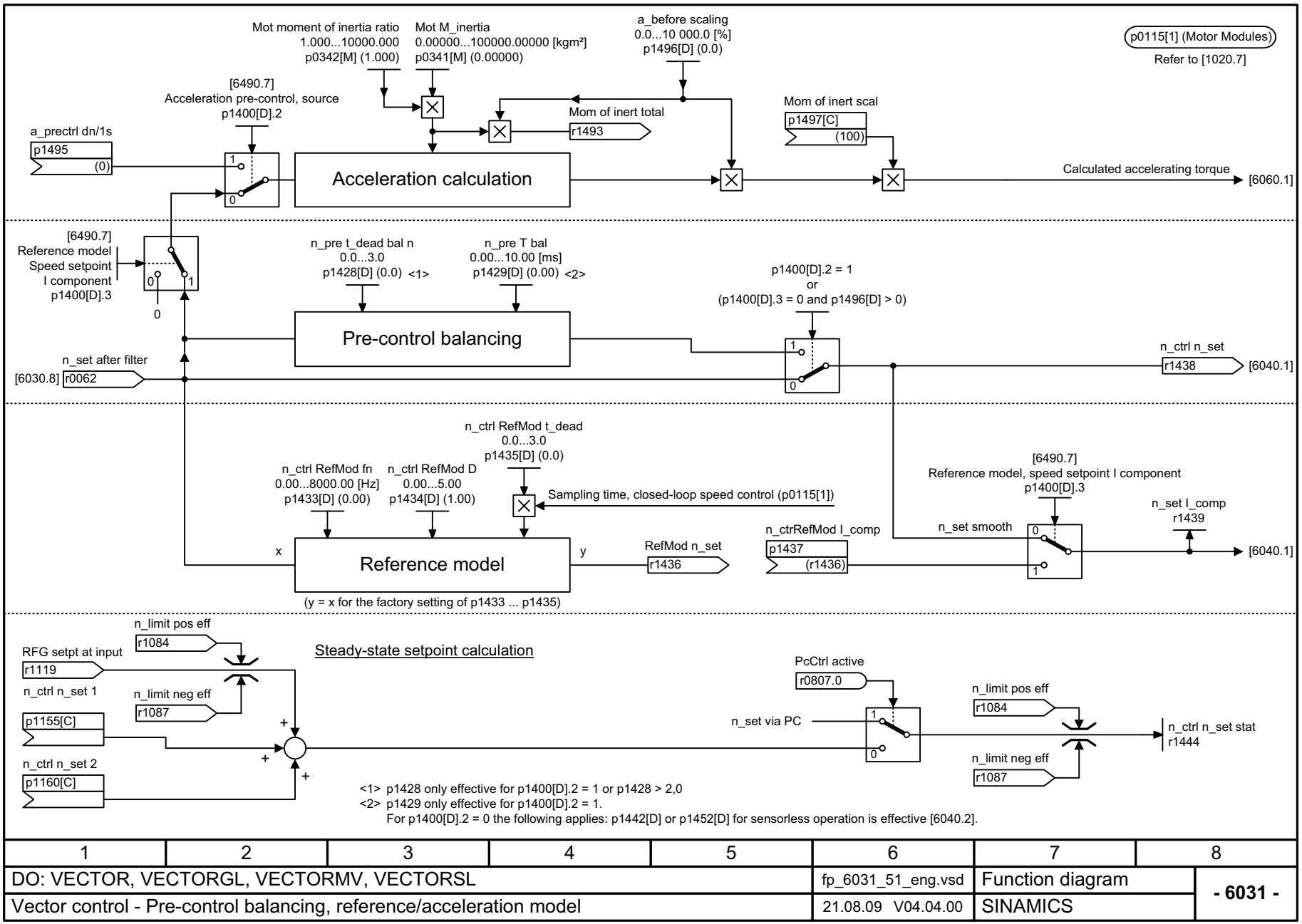


Figura 2-109 6030 – Valore di riferimento velocità, statica

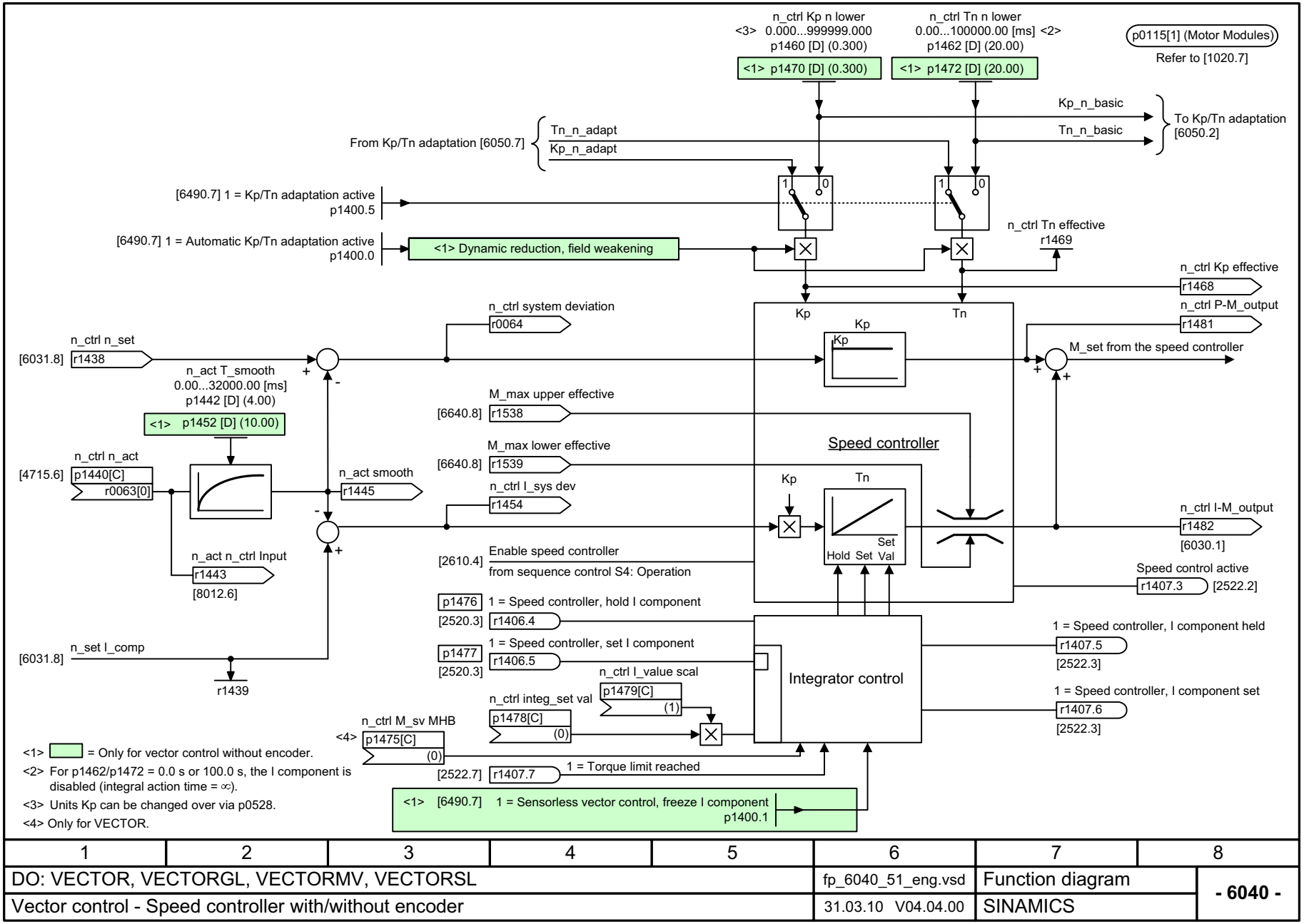
© Siemens AG 2011 All Rights Reserved



1	2	3	4	5	6	7	8
DO: VECTOR, VECTORGL, VECTORMV, VECTORSL					fp_6031_51_eng.vsd	Function diagram	- 6031 -
Vector control - Pre-control balancing, reference/acceleration model					21.08.09 V04.04.00	SINAMICS	

Figura 2-110 6031 – Simmetrizzazione di precomando modello di riferimento/accelerazione

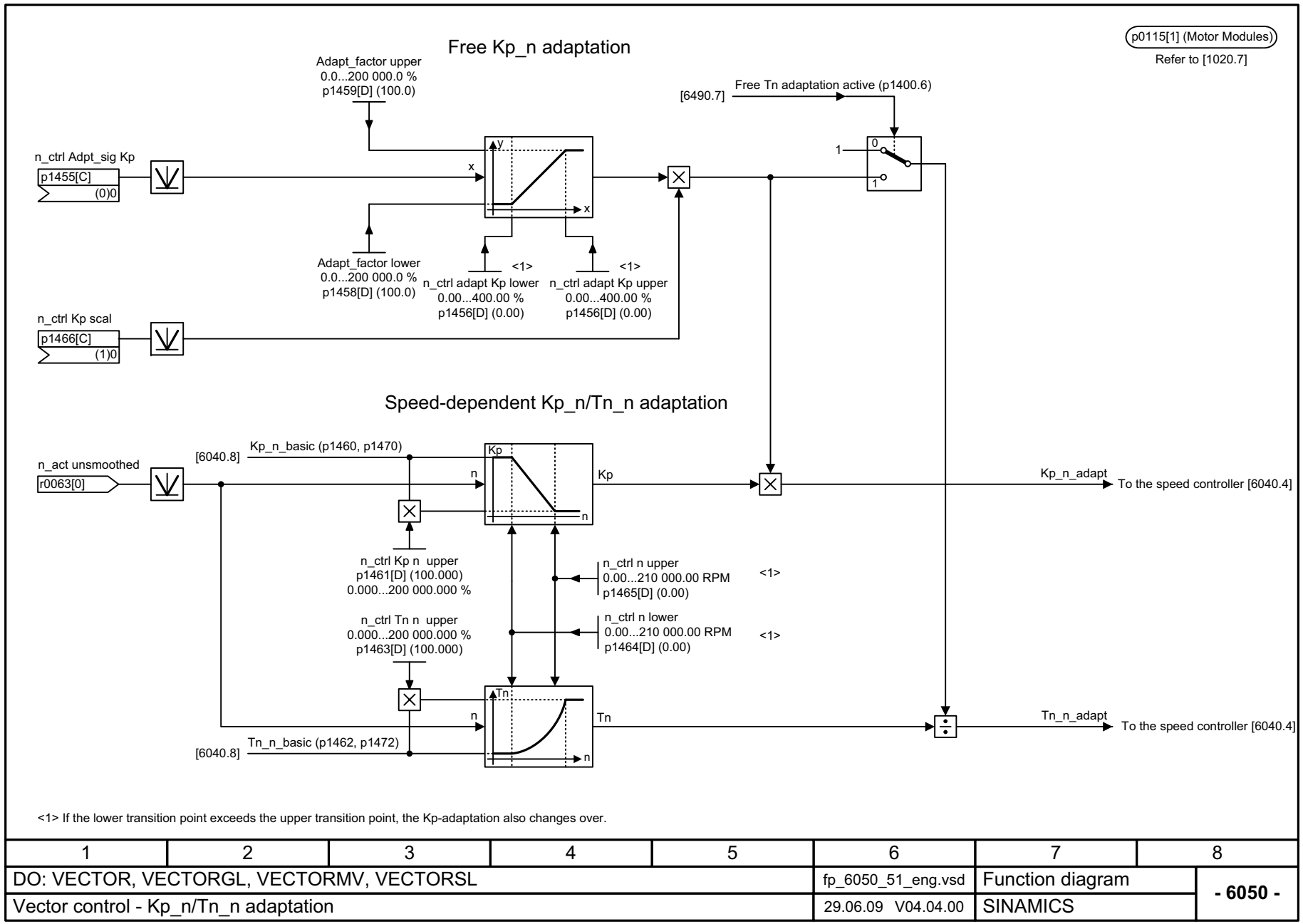
© Siemens AG 2011 All Rights Reserved



1	2	3	4	5	6	7	8
DO: VECTOR, VECTORGL, VECTORMV, VECTORSL					fp_6040_51_eng.vsd	Function diagram	- 6040 -
Vector control - Speed controller with/without encoder					31.03.10 V04.04.00	SINAMICS	

Figura 2-111 6040 – Regolatore di velocità con/senza encoder

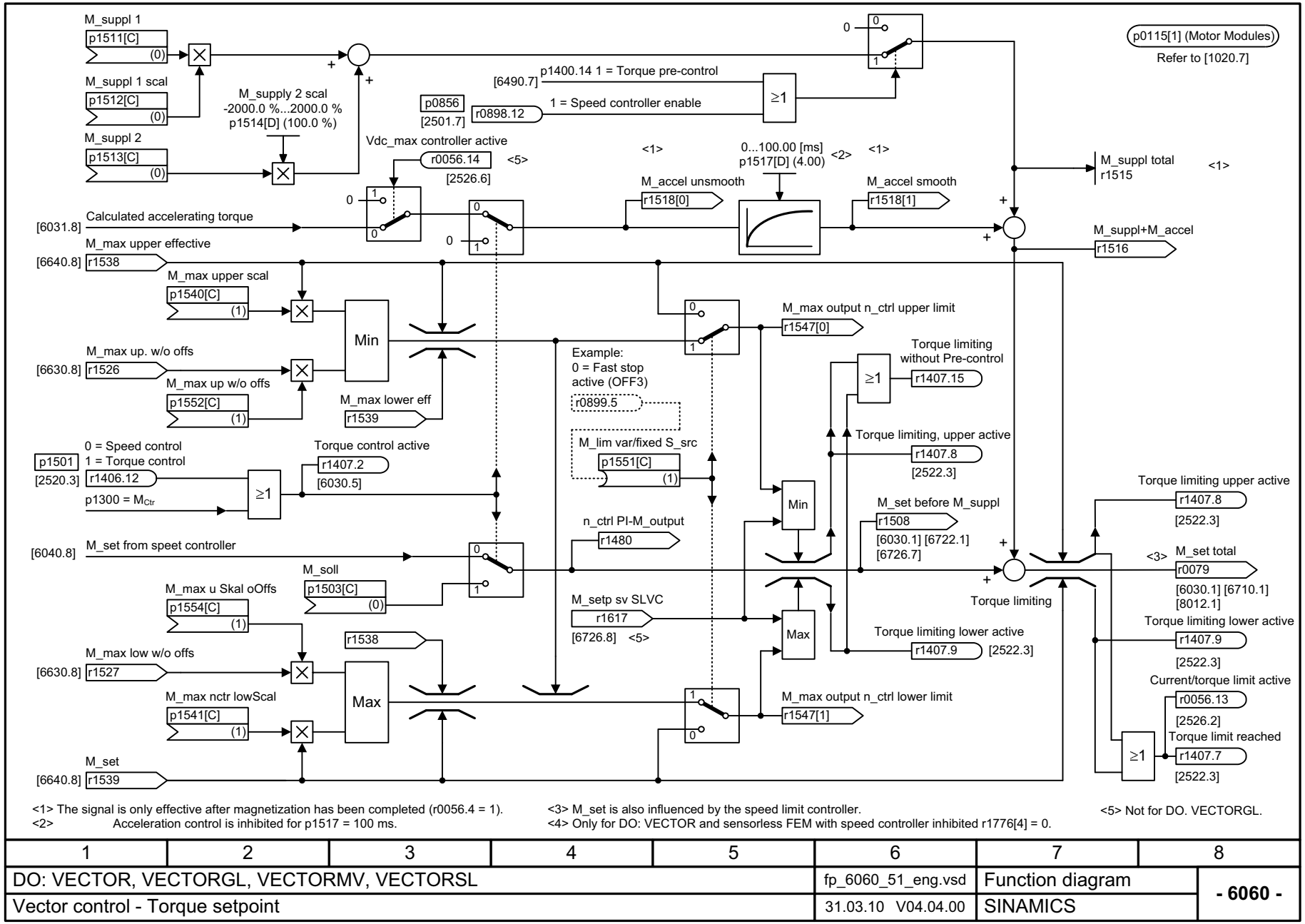
© Siemens AG 2011 All Rights Reserved



1	2	3	4	5	6	7	8
DO: VECTOR, VECTORGL, VECTORMV, VECTORSL					fp_6050_51_eng.vsd	Function diagram	- 6050 -
Vector control - Kp_n/Tn_n adaptation					29.06.09 V04.04.00	SINAMICS	

Figura 2-112 6050 – Adattamento Kp_n/Tn_n

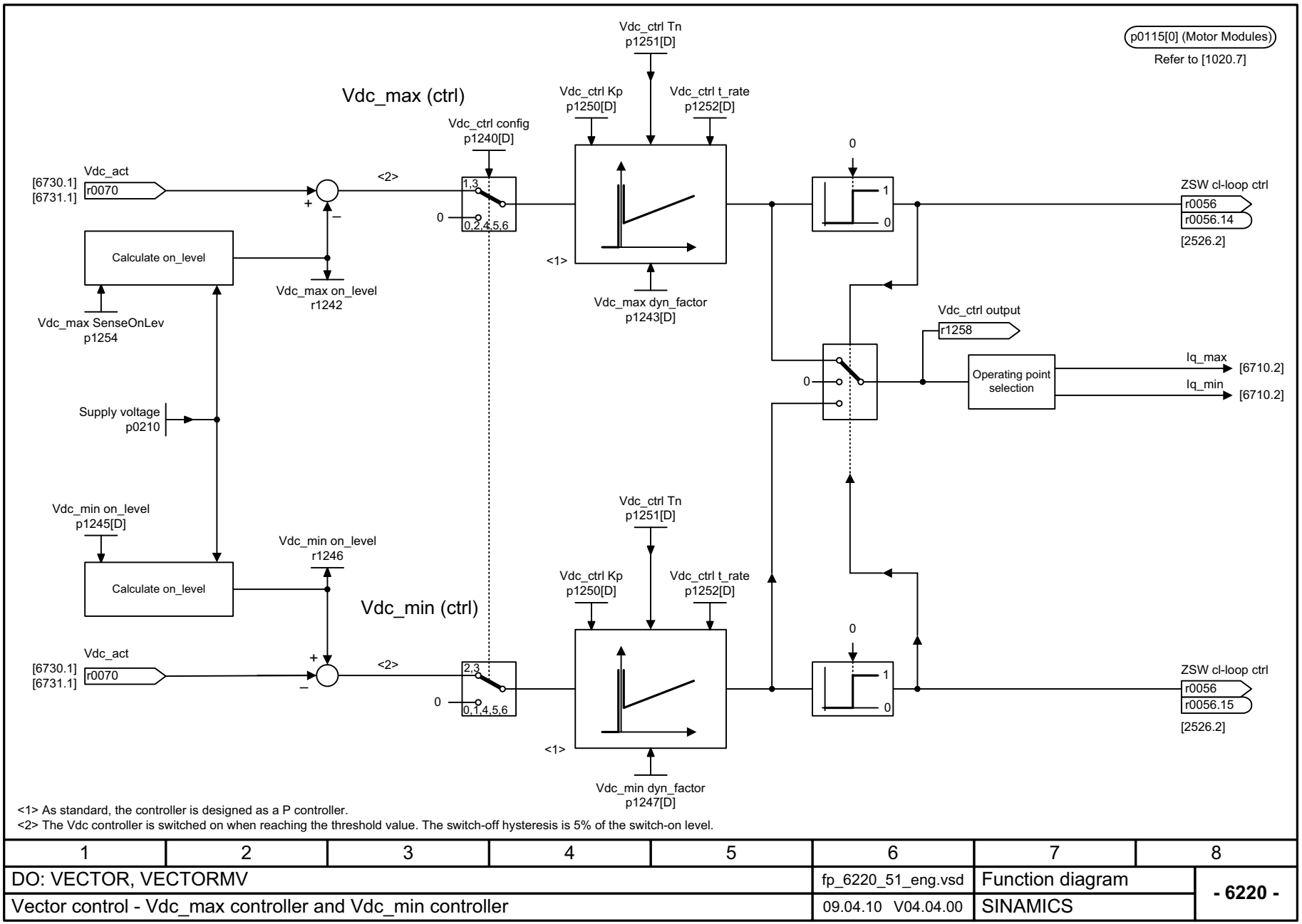
© Siemens AG 2011 All Rights Reserved



1	2	3	4	5	6	7	8
DO: VECTOR, VECTORGL, VECTORMV, VECTORSL					fp_6060_51_eng.vsd	Function diagram	- 6060 -
Vector control - Torque setpoint					31.03.10 V04.04.00	SINAMICS	

Figura 2-113 6060 – Valore di riferimento della coppia

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

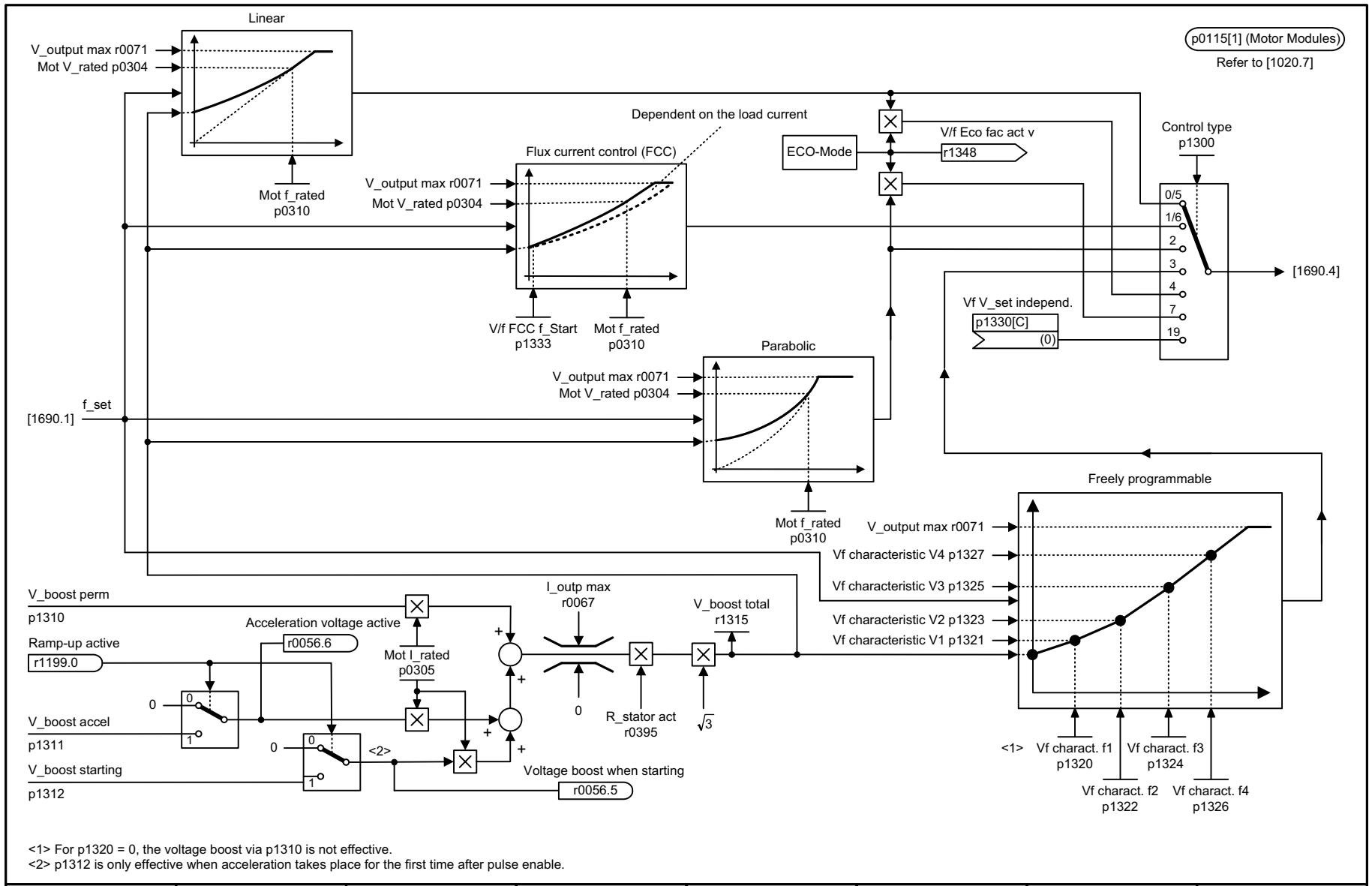


<1> As standard, the controller is designed as a P controller.
<2> The Vdc controller is switched on when reaching the threshold value. The switch-off hysteresis is 5% of the switch-on level.

1	2	3	4	5	6	7	8
DO: VECTOR, VECTORMV					fp_6220_51_eng.vsd	Function diagram	- 6220 -
Vector control - Vdc_max controller and Vdc_min controller					09.04.10 V04.04.00	SINAMICS	

Figura 2-114 6220 – Regolatore Vdc_max e regolatore Vdc_min

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

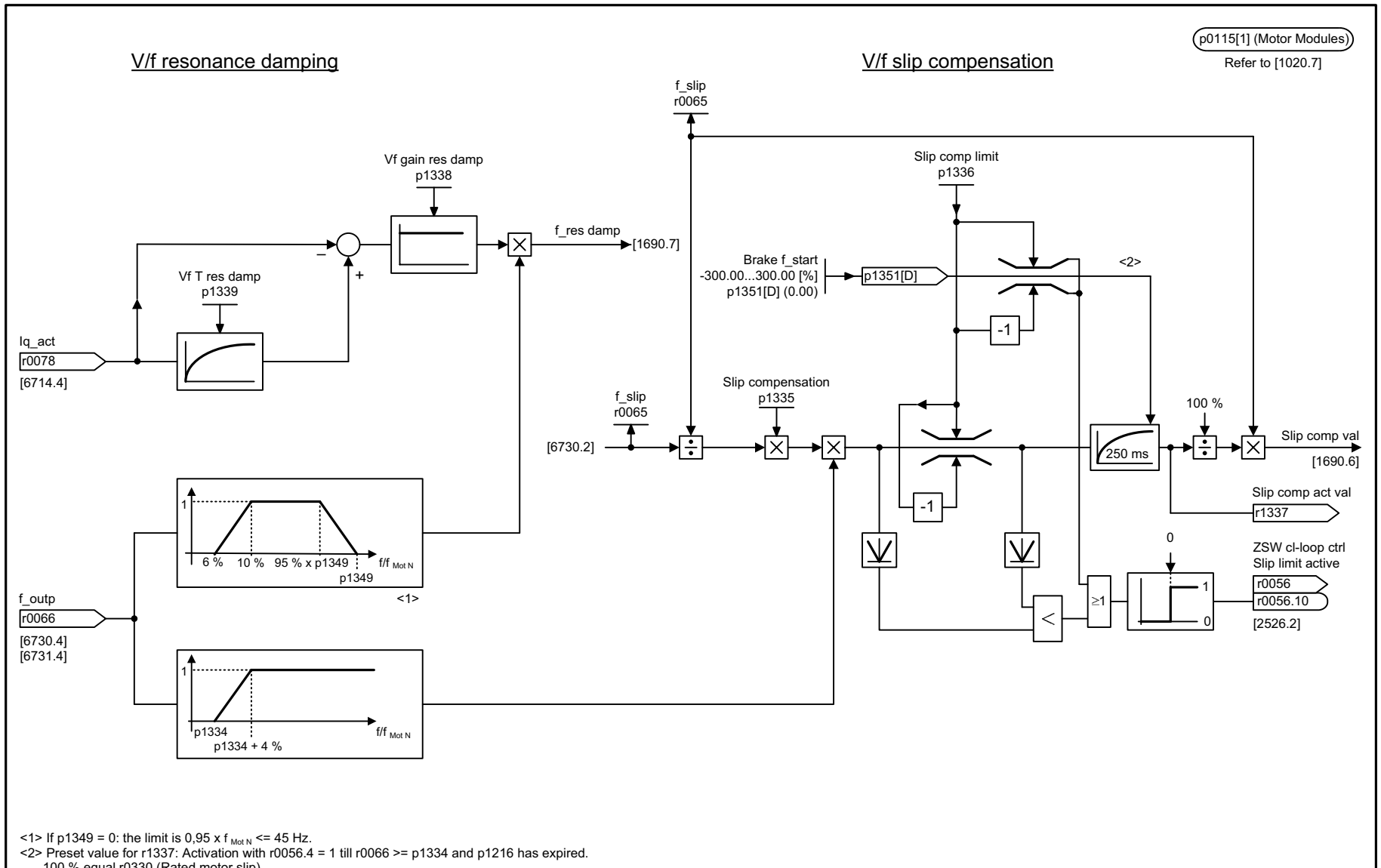


<1> For p1320 = 0, the voltage boost via p1310 is not effective.
<2> p1312 is only effective when acceleration takes place for the first time after pulse enable.

1	2	3	4	5	6	7	8
DO: VECTOR					fp_6300_54_eng.vsd	Function diagram	- 6300 -
Vector control - V/f characteristic and voltage boost					18.06.10 V04.04.00	S120/S150/G130/G150	

Figura 2-115 6300 – Caratteristica V/f e aumento di tensione

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

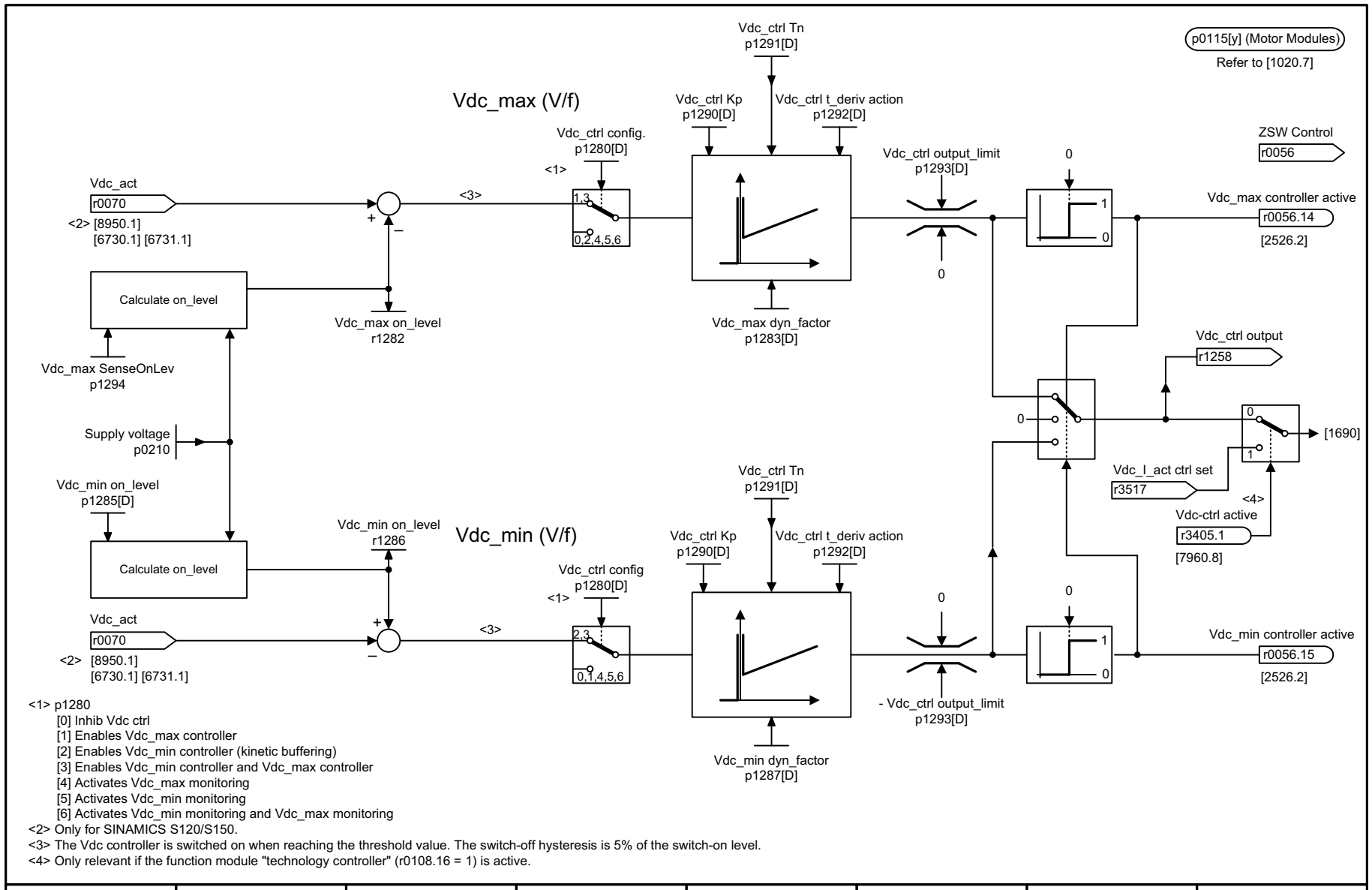


<1> If p1349 = 0: the limit is 0,95 x $f_{Mot\ N}$ <= 45 Hz.
<2> Preset value for r1337: Activation with r0056.4 = 1 till r0066 >= p1334 and p1216 has expired.
100 % equal r0330 (Rated motor slip)

1	2	3	4	5	6	7	8
DO: VECTOR					fp_6310_54_eng.vsd	Function diagram	- 6310 -
Vector control - Resonance damping and slip compensation					16.06.10 V04.04.00	S120/S150/G130/G150	

Figura 2-116 6310 – Attenuazione della risonanza e compensazione dello scorrimento

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved



<1> p1280
[0] Inhib Vdc ctrl
[1] Enables Vdc_max controller
[2] Enables Vdc_min controller (kinetic buffering)
[3] Enables Vdc_min controller and Vdc_max controller
[4] Activates Vdc_max monitoring
[5] Activates Vdc_min monitoring
[6] Activates Vdc_min monitoring and Vdc_max monitoring
<2> Only for SINAMICS S120/S150.
<3> The Vdc controller is switched on when reaching the threshold value. The switch-off hysteresis is 5% of the switch-on level.
<4> Only relevant if the function module "technology controller" (r0108.16 = 1) is active.

1	2	3	4	5	6	7	8
DO: VECTOR					fp_6320_54_eng.vsd	Function diagram	- 6320 -
Vector control - Vdc_max controller and Vdc_min controller					18.10.10 V04.04.00	S120/S150/G130/G150	

Figura 2-117 6320 – Regolatore Vdc_max e regolatore Vdc_min

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Figura 2-118 6490 – Configurazione regolazione numero di giri

n_ctrl config
p1400[D]

Speed control configuration

p0115[1] (Motor Modules)
Refer to [1020.7]

Bit No.	Meaning	Factory setting	
0	**1 = Automatic Kp/Tn adaptation active**	1	[6040.3]
1	**1 = Sensorless vector control, freeze I component**	0	[6040.3]
2	**1 = Acceleration pre-control, external source (p1495)** **0 = Acceleration pre-control, internal source (n_set)**	0	[6031.2]
3	**1 = Reference model, speed setpoint I component ON**	0	[6031.1][6031.7]
4	**Reserved**		
5	**1 = Kp/Tn adaptation active**	1	[6040.3]
6	**1 = Free Tn adaptation active**	0	[6050.6]
7	**Reserved**		
8	**Reserved**		
9	**Reserved**		
10	**Reserved**		
11	**Reserved**		
12	**Reserved**		
13	**Reserved**		
14	**1 = Torque pre-control always active** **0 = Torque pre-control for n_ctrl enabled**	0	[6060.4]
15	**1 = Sensorless vector control, speed pre-control active**	1	[6030.5]

1	2	3	4	5	6	7	8
DO: VECTOR, VECTORGL, VECTORMV, VECTORSL					fp_6490_51_eng.vsd	Function diagram	- 6490 -
Vector control - Speed control configuration					29.06.09 V04.04.00	SINAMICS	

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p1401[D]

Flux control, configuration

p0115[2] (Motor Modules)
Refer to [1020.7]

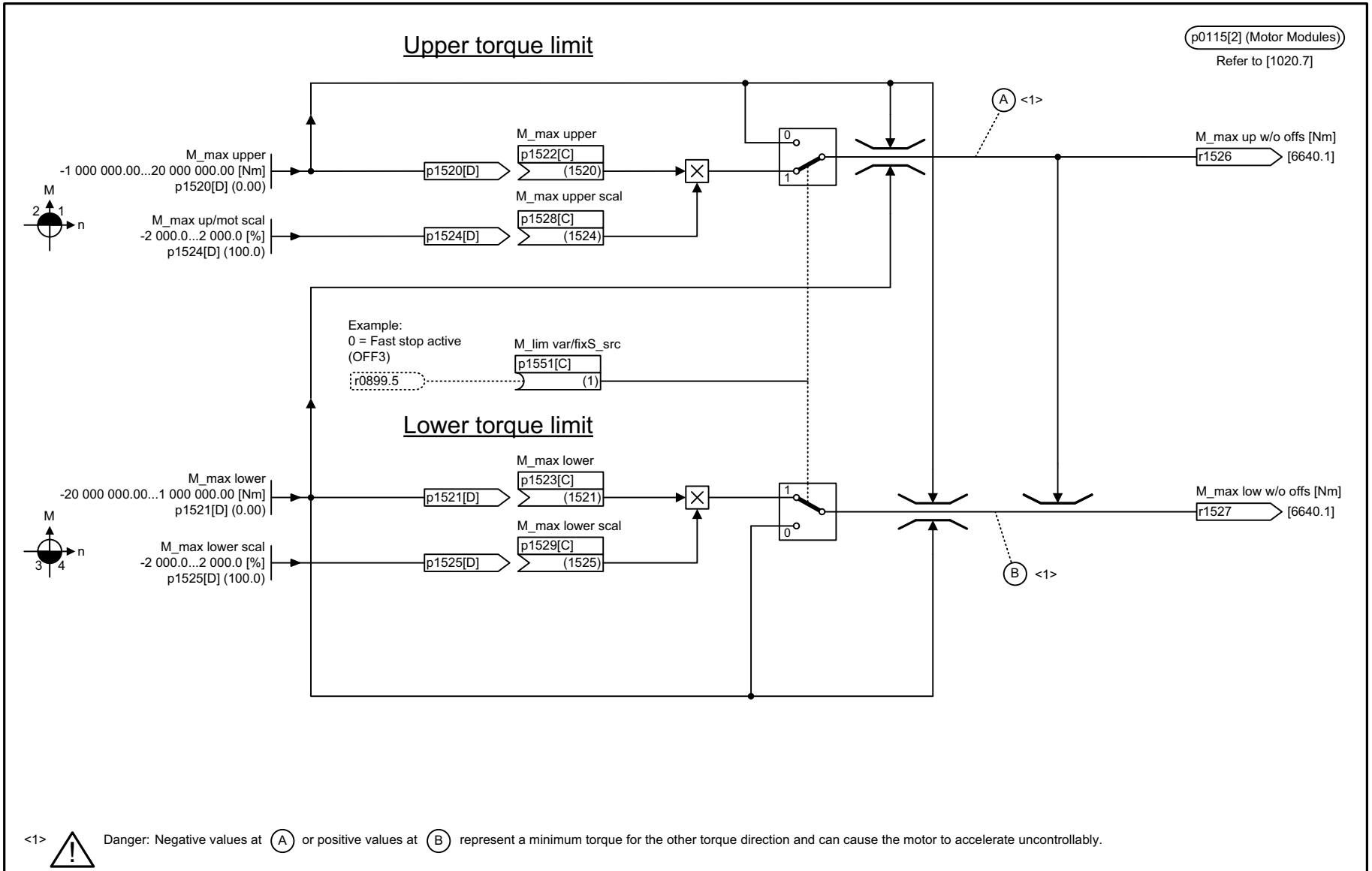
F_ctrl config
p1401[D]

Bit No.	Meaning	Factory setting	
0	**1 = Flux setpoint, soft starting active**	0	[6722.3]
1	**1 = Flux setpoint, differentiation active**	1	[6723.7]
2	**1 = Flux build-up control active**	1	[6723.6]
3	**1 = Flux characteristic, load-dependent**	1	[6725.2]
4	**1 = Flux controller (ASM with encoder)**	1	
5	**1 = Flux impression with model chngov (ASM with encoder)** 0 = Flux impression from 30 % n_rated (ASM with encoder)	1	
6	**1 = Quick magnetizing**	1	[6722.5]
7	**Reserved**		
8	**Reserved**		
9	**Reserved**		
10	**Reserved**		
11	**Reserved**		
12	**Reserved**		
13	**Reserved**		
14	**Reserved**		
15	**Reserved**		

1	2	3	4	5	6	7	8
DO: VECTOR					fp_6491_54_eng.vsd	Function diagram	- 6491 -
Vector control - Flux control configuration					24.10.08 V04.04.00	S120/S150/G130/G150	

Figura 2-119 6491 – Configurazione regolazione di flusso

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved



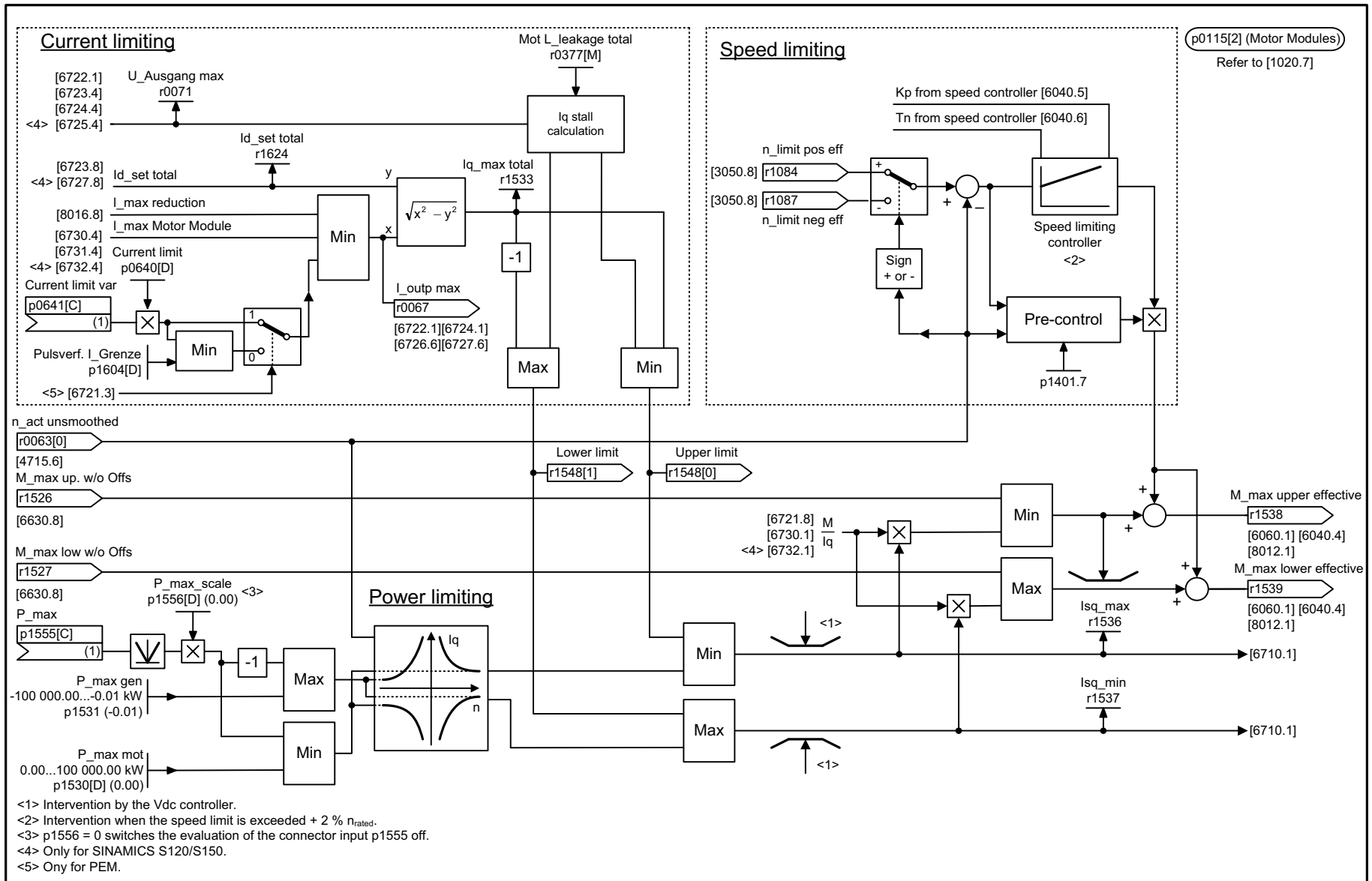
<1> Danger: Negative values at (A) or positive values at (B) represent a minimum torque for the other torque direction and can cause the motor to accelerate uncontrollably.

1	2	3	4	5	6	7	8
DO: VECTOR, VECTORGL, VECTORMV, VECTORSL					fp_6630_51_eng.vsd	Function diagram	- 6630 -
Vector control - Upper/lower torque limit					19.08.09 V04.04.00	SINAMICS	

Figura 2-120 6630 – Limite coppia superiore/inferiore

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

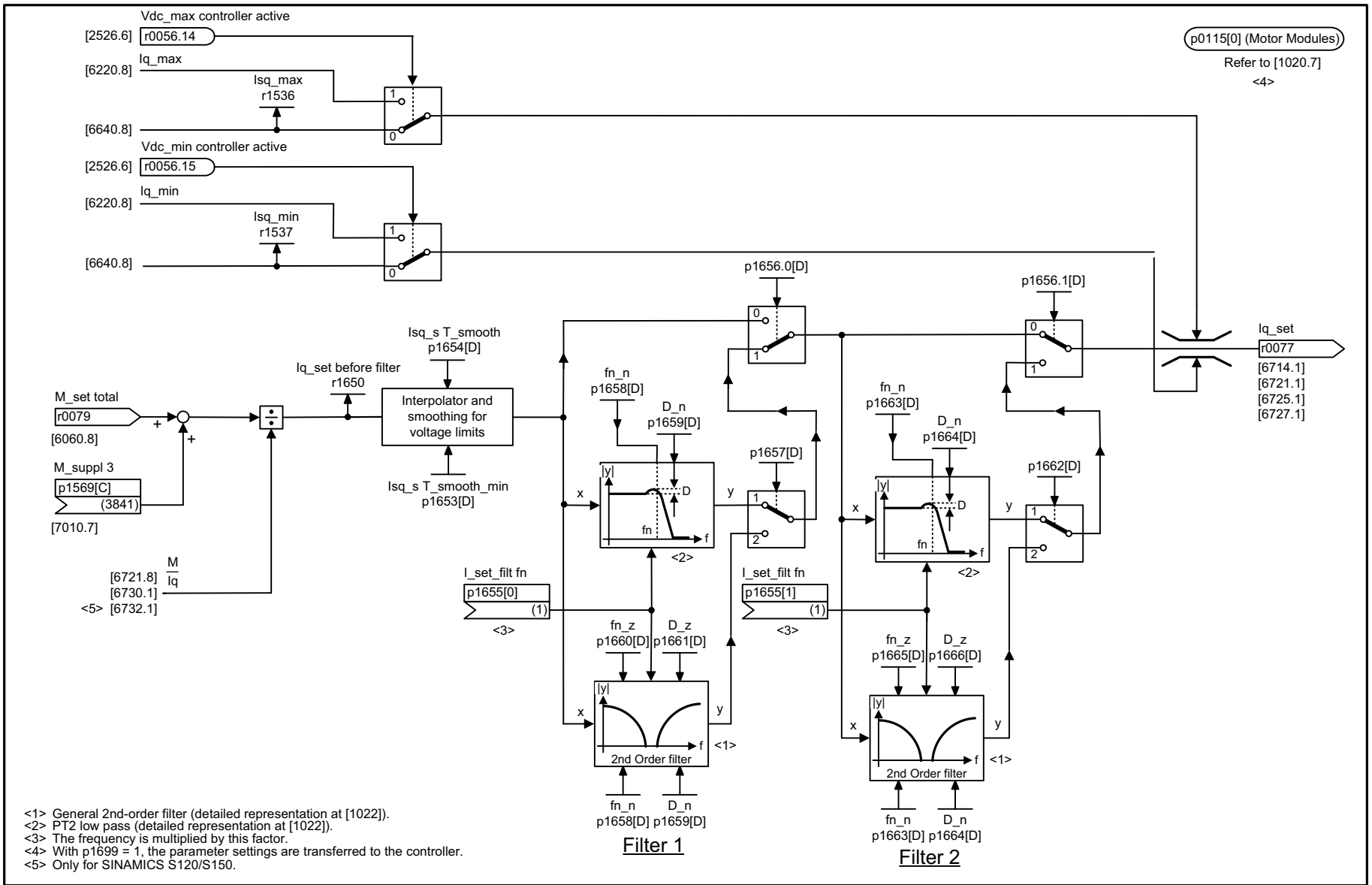
Figura 2-121 6640 – Limiti di corrente/potenza/coppia



<1> Intervention by the Vdc controller.
<2> Intervention when the speed limit is exceeded + 2 % n_{rated}.
<3> p1556 = 0 switches the evaluation of the connector input p1555 off.
<4> Only for SINAMICS S120/S150.
<5> Ony for PEM.

1	2	3	4	5	6	7	8
DO: VECTOR					fp_6640_54_eng.vsd	Function diagram	- 6640 -
Vector control - Current/power/torque limits					11.06.10 V04.04.00	S120/S150/G130/G150	

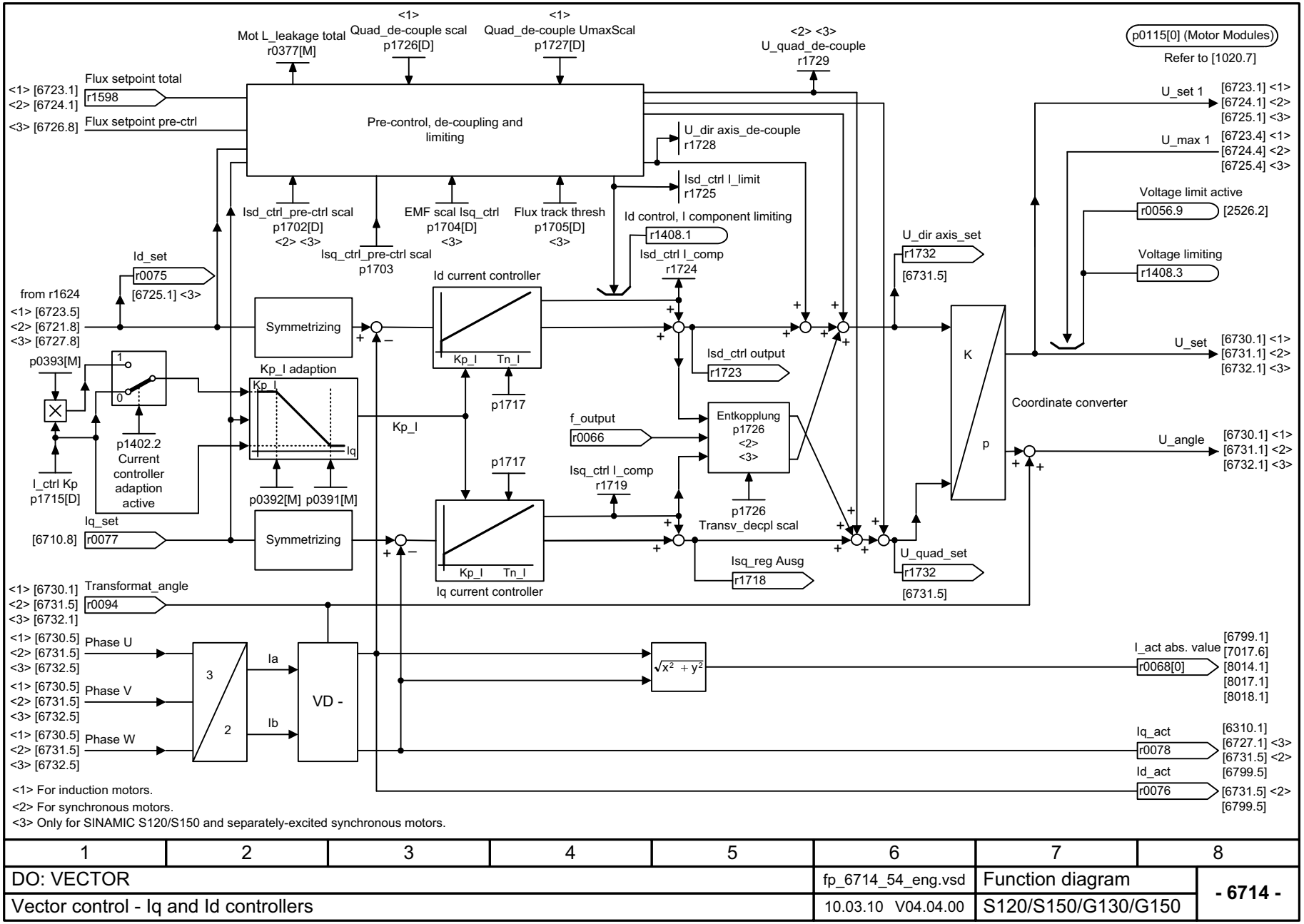
© Siemens AG 2011 All Rights Reserved



1	2	3	4	5	6	7	8
DO: VECTOR					fp_6710_54_eng.vsd	Function diagram	- 6710 -
Vector control - Current setpoint filter					21.04.10 V04.04.00	S120/S150/G130/G150	

Figura 2-122 6710 – Filtro valore di riferimento di corrente

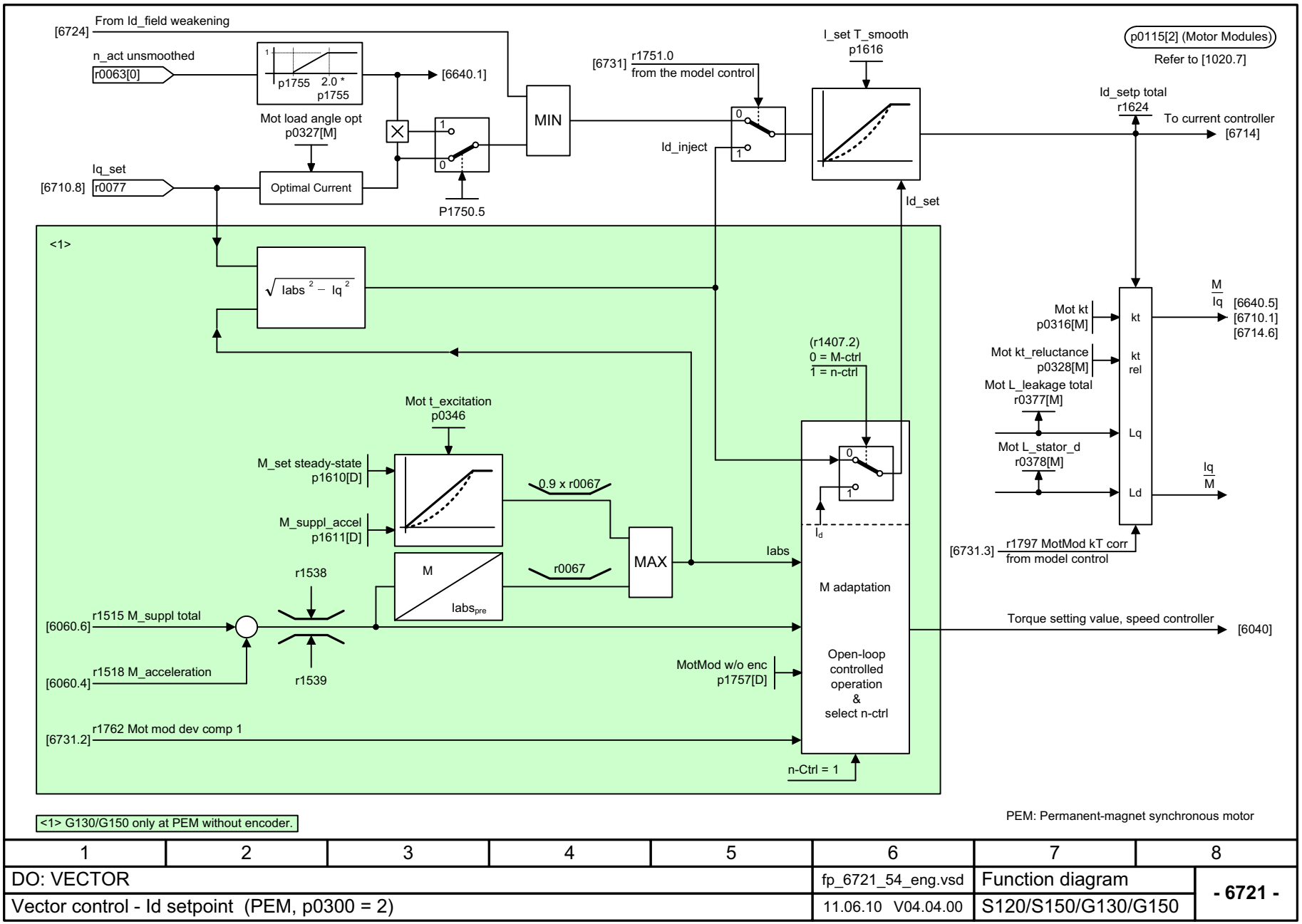
© Siemens AG 2011 All Rights Reserved



1	2	3	4	5	6	7	8
DO: VECTOR					fp_6714_54_eng.vsd	Function diagram	- 6714 -
Vector control - Iq and Id controllers					10.03.10 V04.04.00	S120/S150/G130/G150	

Figura 2-123 6714 – Regolatori Iq e Id

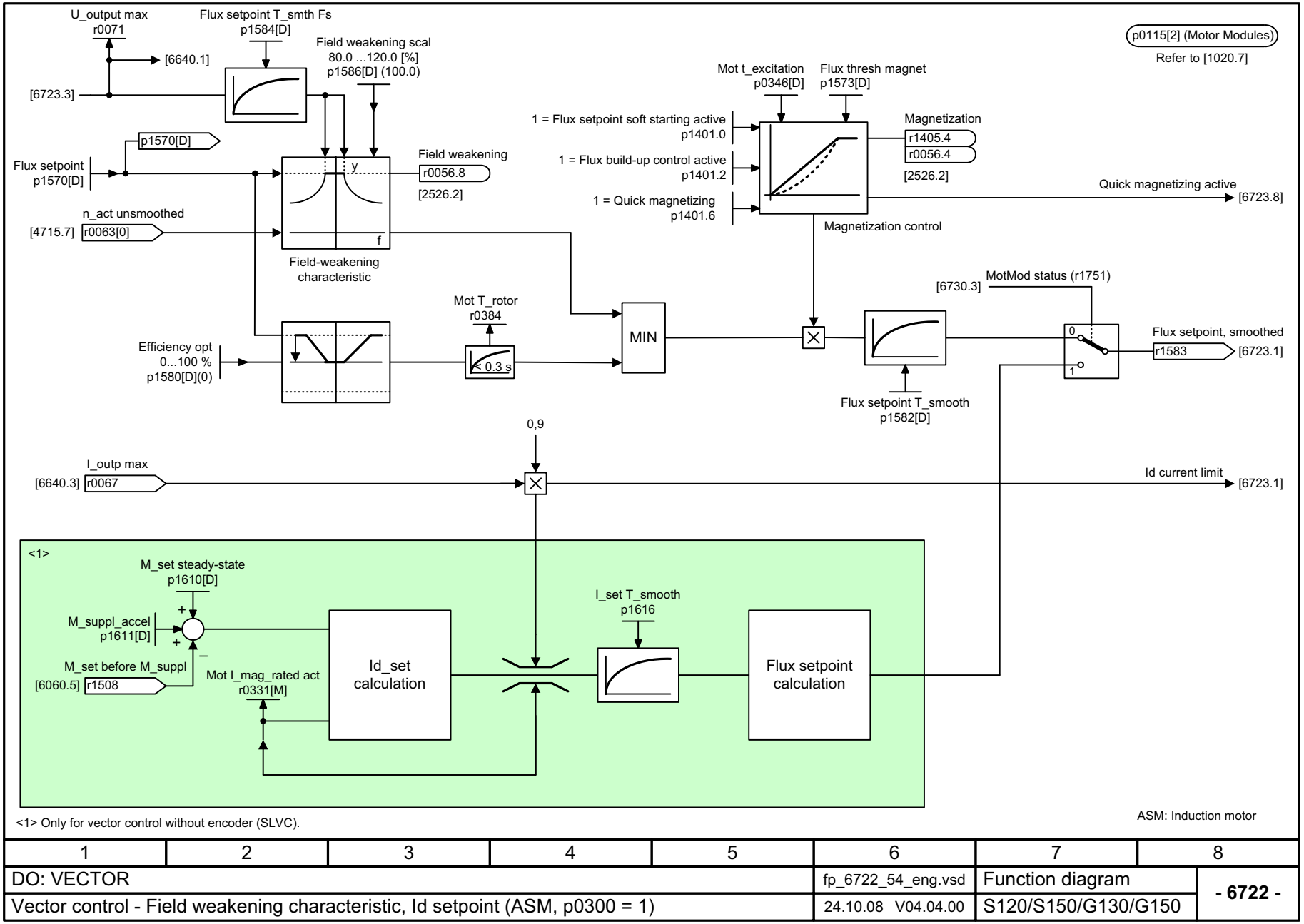
© Siemens AG 2011 All Rights Reserved



1	2	3	4	5	6	7	8
DO: VECTOR					fp_6721_54_eng.vsd	Function diagram	- 6721 -
Vector control - Id setpoint (PEM, p0300 = 2)					11.06.10 V04.04.00	S120/S150/G130/G150	

Figura 2-124 6721 – Valore di riferimento Id (PEM, p0300 = 2)

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

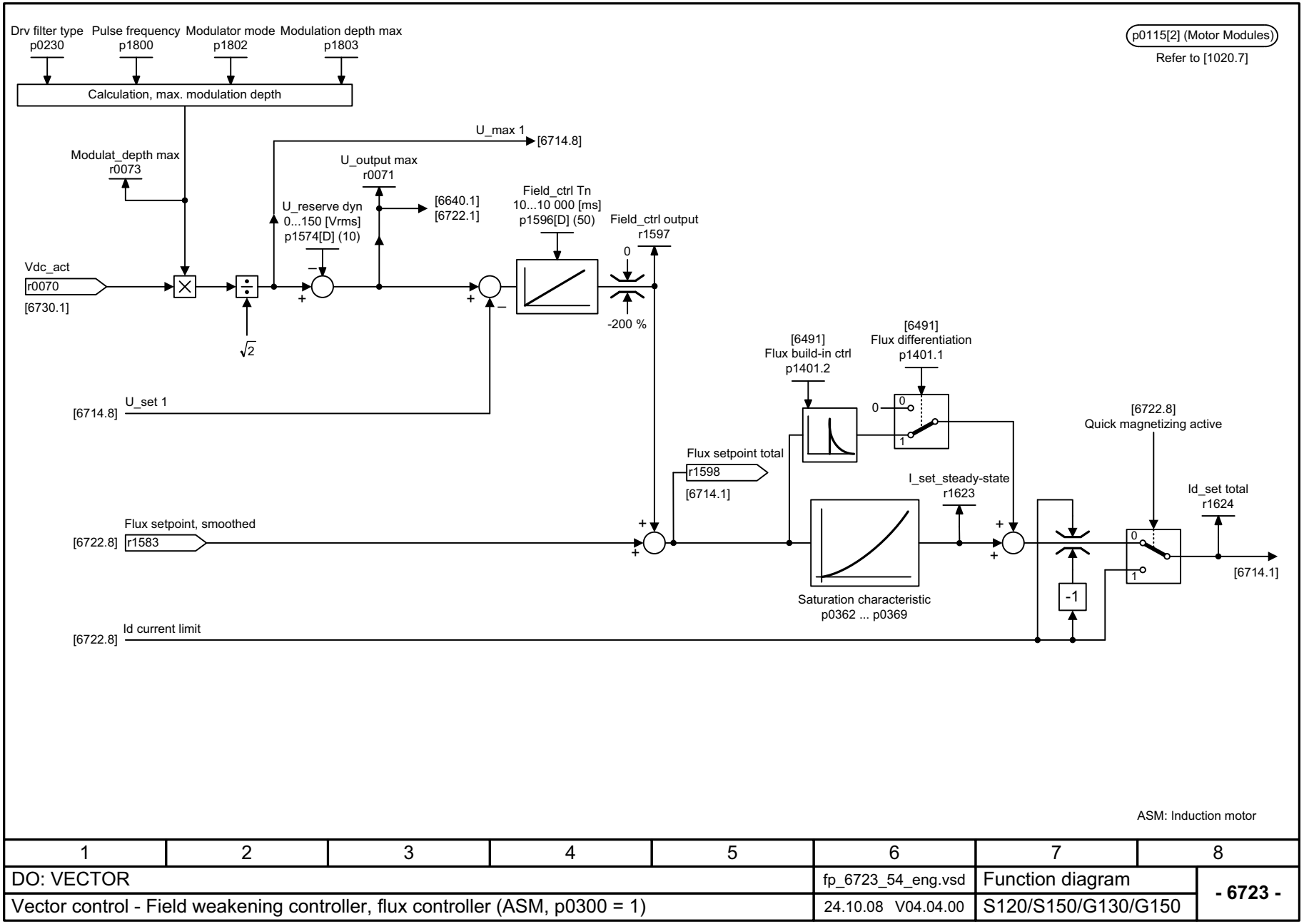


<1> Only for vector control without encoder (SLVC).

1	2	3	4	5	6	7	8
DO: VECTOR					fp_6722_54_eng.vsd	Function diagram	- 6722 -
Vector control - Field weakening characteristic, Id setpoint (ASM, p0300 = 1)					24.10.08 V04.04.00	S120/S150/G130/G150	

Figura 2-125 6722 – Caratteristica di deflussaggio del campo, valore di riferimento Id (ASM, p0300 = 1)

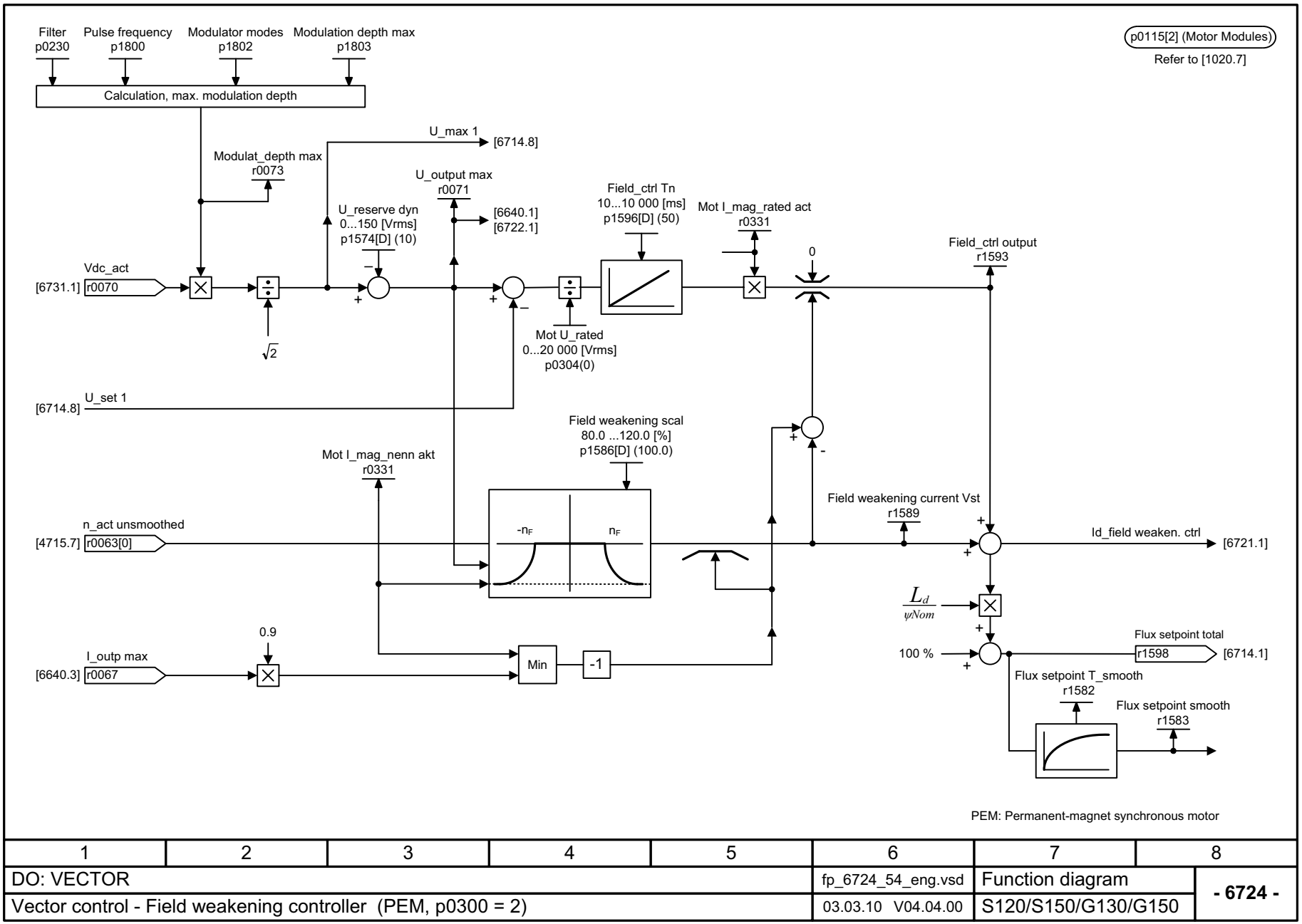
© Siemens AG 2011 All Rights Reserved



1	2	3	4	5	6	7	8
DO: VECTOR					fp_6723_54_eng.vsd	Function diagram	- 6723 -
Vector control - Field weakening controller, flux controller (ASM, p0300 = 1)					24.10.08 V04.04.00	S120/S150/G130/G150	

Figura 2-126 6723 – Regolatore di deflussaggio, regolatore del flusso (ASM, p0300 = 1)

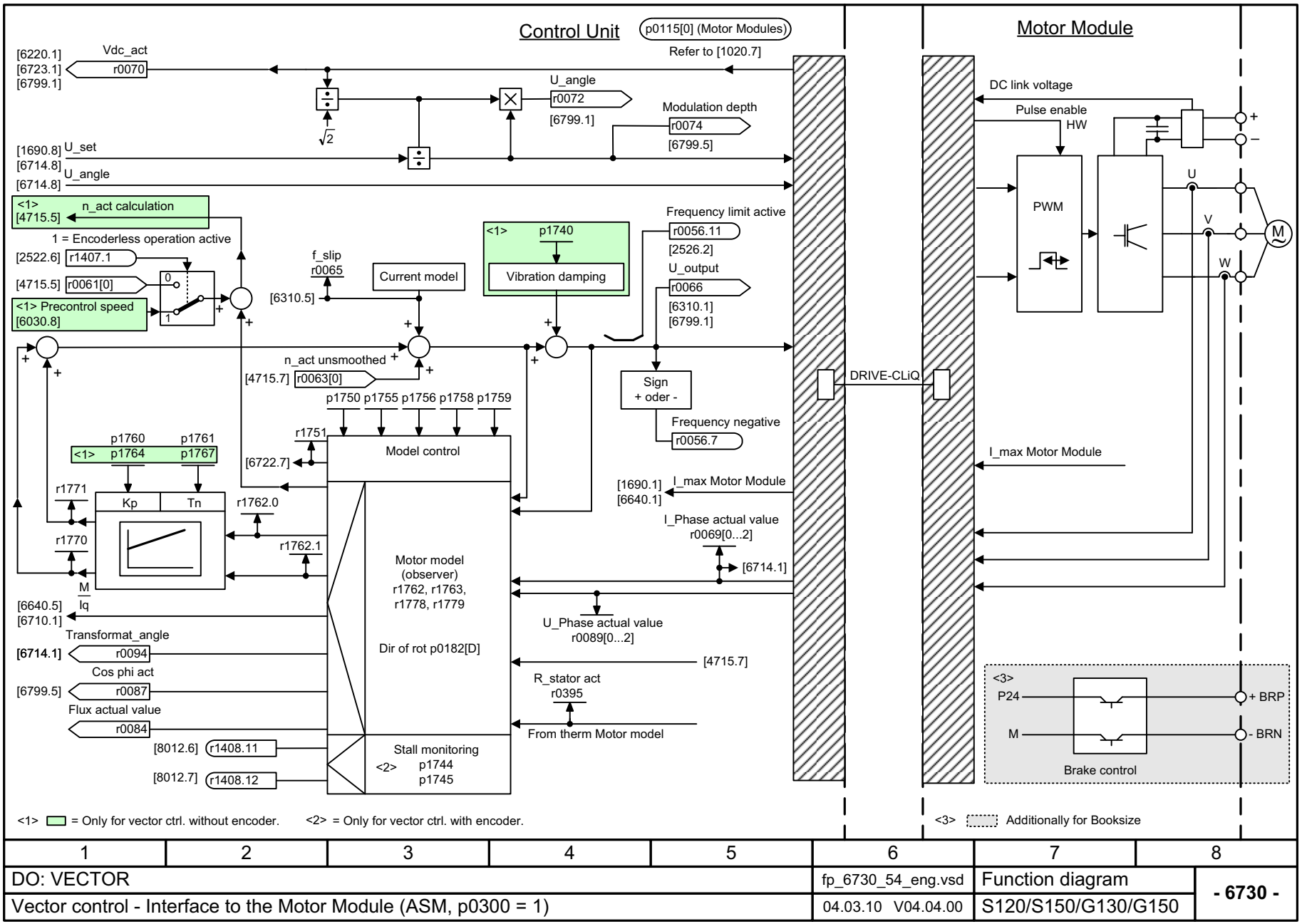
© Siemens AG 2011 All Rights Reserved



1	2	3	4	5	6	7	8
DO: VECTOR					fp_6724_54_eng.vsd	Function diagram	- 6724 -
Vector control - Field weakening controller (PEM, p0300 = 2)					03.03.10 V04.04.00	S120/S150/G130/G150	

Figura 2-127 6724 – Regolatore di deflussaggio (PEM, p0300 = 2)

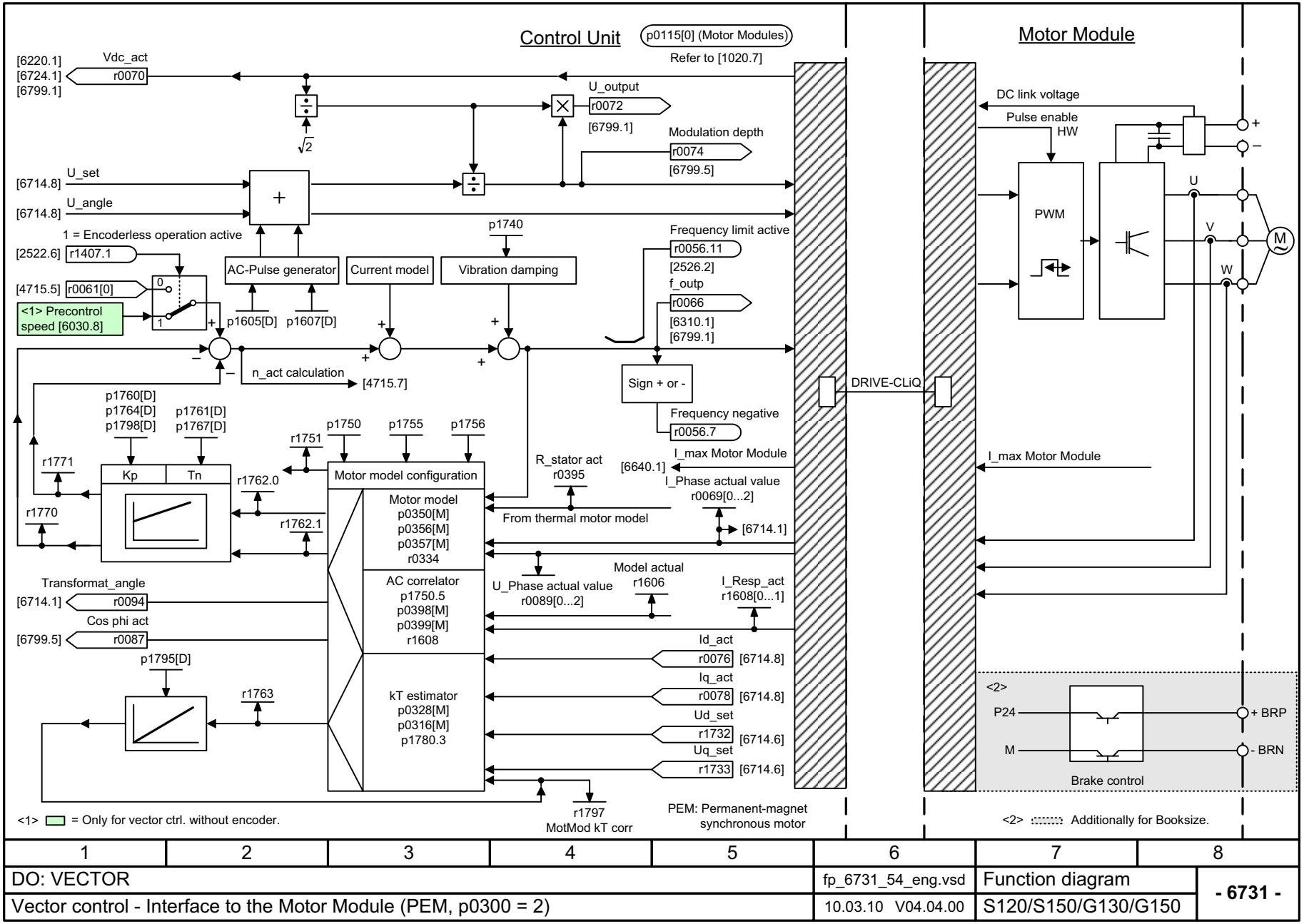
© Siemens AG 2011 All Rights Reserved



1	2	3	4	5	6	7	8
DO: VECTOR					fp_6730_54_eng.vsd	Function diagram	- 6730 -
Vector control - Interface to the Motor Module (ASM, p0300 = 1)					04.03.10 V04.04.00	S120/S150/G130/G150	

Figura 2-128 6730 – Interfaccia con il Motor Module (ASM, p0300 = 1)

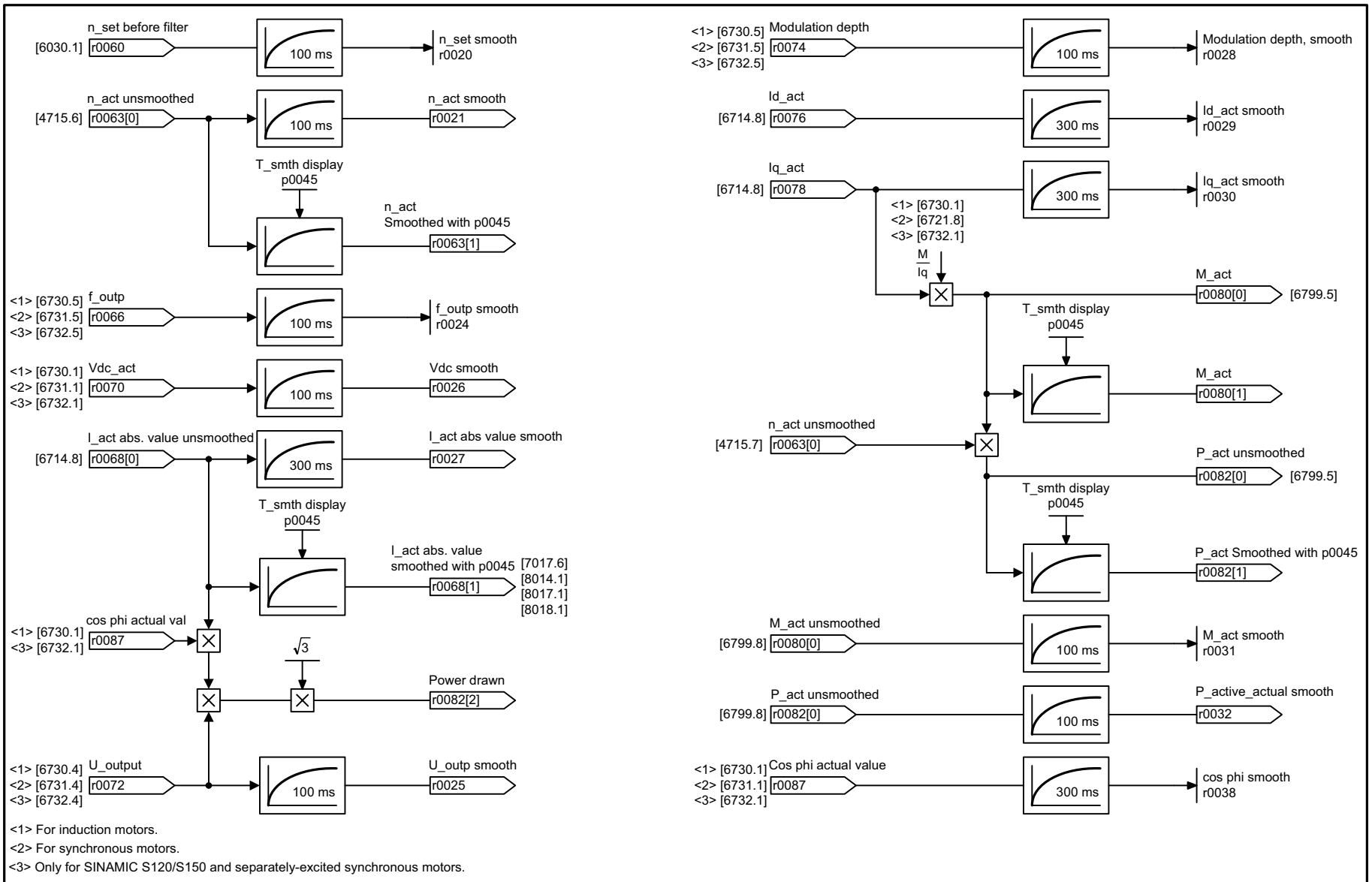
© Siemens AG 2011 All Rights Reserved



1	2	3	4	5	6	7	8
DO: VECTOR					fp_6731_54_eng.vsd	Function diagram	- 6731 -
Vector control - Interface to the Motor Module (PEM, p0300 = 2)					10.03.10 V04.04.00	S120/S150/G130/G150	

Figura 2-129 6731 – Interfaccia verso il Motor Module (PEM, p0300 = 2)

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved



<1> For induction motors.
<2> For synchronous motors.
<3> Only for SINAMIC S120/S150 and separately-excited synchronous motors.

1	2	3	4	5	6	7	8
DO: VECTOR					fp_6799_54_eng.vsd	Function diagram	- 6799 -
Vector control - Display signals					10.03.10 V04.04.00	S120/S150/G130/G150	

Figura 2-130 6799 – Segnali di visualizzazione

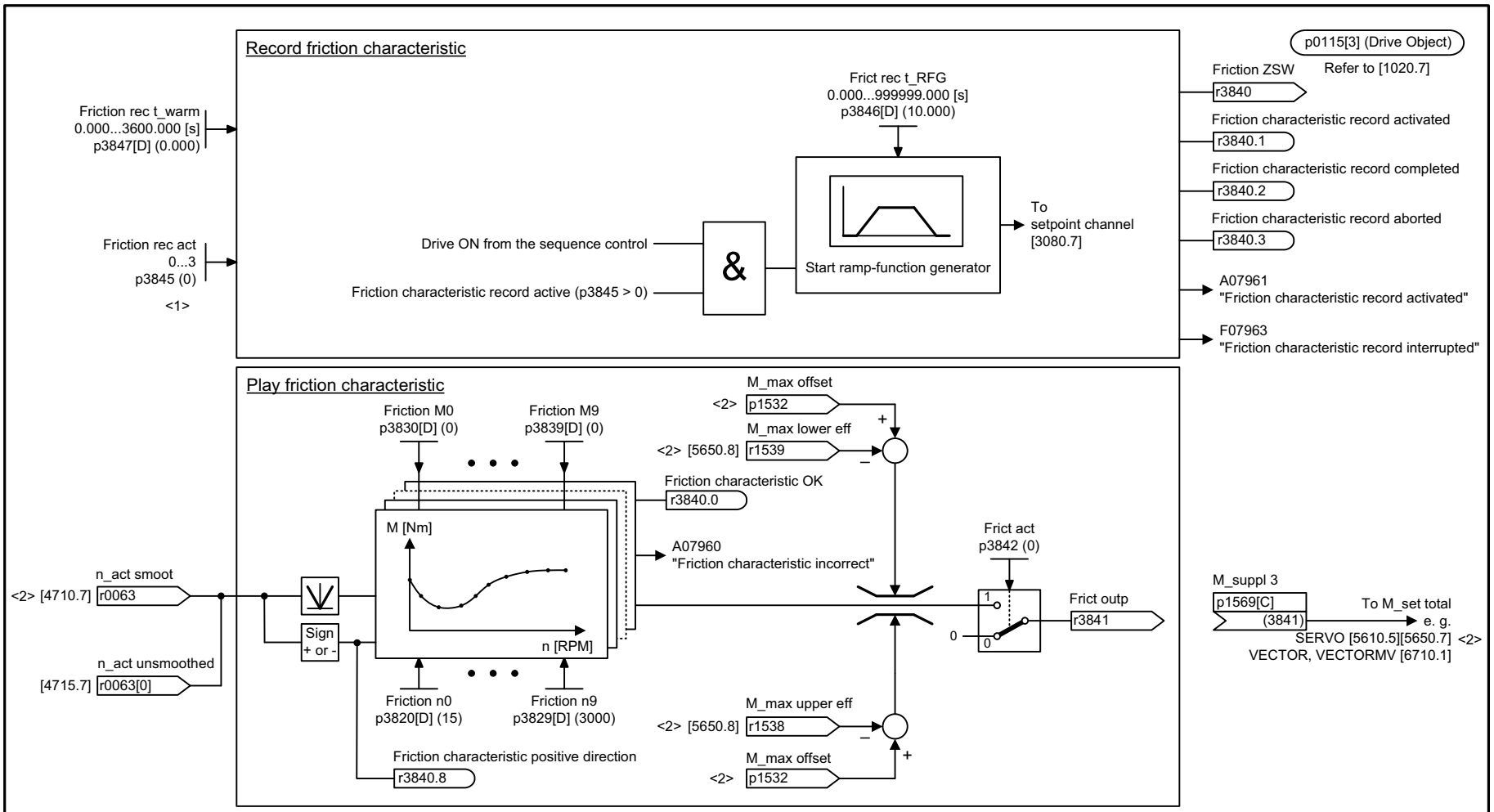
© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

2.14 Funzioni tecnologiche

Schemi logici

7010 – Caratteristica di attrito	2-1095
7014 – Cortocircuito esterno dell'indotto (EASC, p0300 = 2xx o 4xx)	2-1096
7016 – Cortocircuito interno dell'indotto (IASC, p0300 = 2xx o 4xx)	2-1097
7017 – Freno in corrente continua (p0300 = 1xx)	2-1098
7020 – Sincronizzazione	2-1099

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

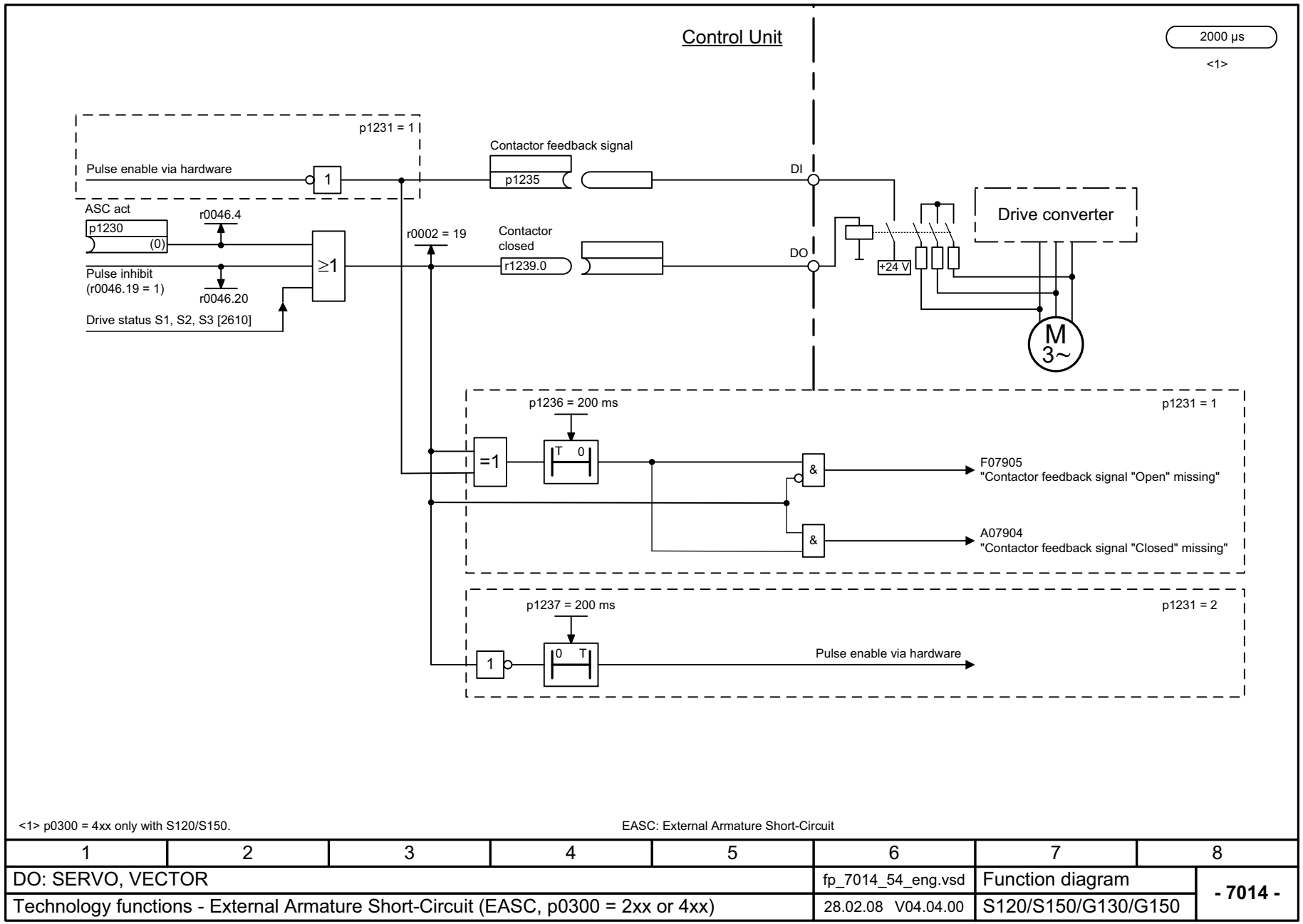


<1> p3845
= 0: Friction characteristic record deactivated
= 1: Friction char record activated for all directions
= 2: Friction char record activated for positive direction
= 3: Friction char record activated for negative direction
<2> Only for SINAMICS S120 and SERVO.

1	2	3	4	5	6	7	8
DO: SERVO, VECTOR (n/M), VECTORMV					fp_7010_51_eng.vsd	Function diagram	- 7010 -
Technology functions - Friction characteristic					18.10.10 V04.04.00	SINAMICS	

Figura 2-131 7010 – Caratteristica di attrito

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved



<1> p0300 = 4xx only with S120/S150.

EASC: External Armature Short-Circuit

1	2	3	4	5	6	7	8
DO: SERVO, VECTOR					fp_7014_54_eng.vsd	Function diagram	- 7014 -
Technology functions - External Armature Short-Circuit (EASC, p0300 = 2xx or 4xx)					28.02.08 V04.04.00	S120/S150/G130/G150	

Figura 2-132 7014 – Cortocircuito esterno dell'indotto (EASC, p0300 = 2xx o 4xx)

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

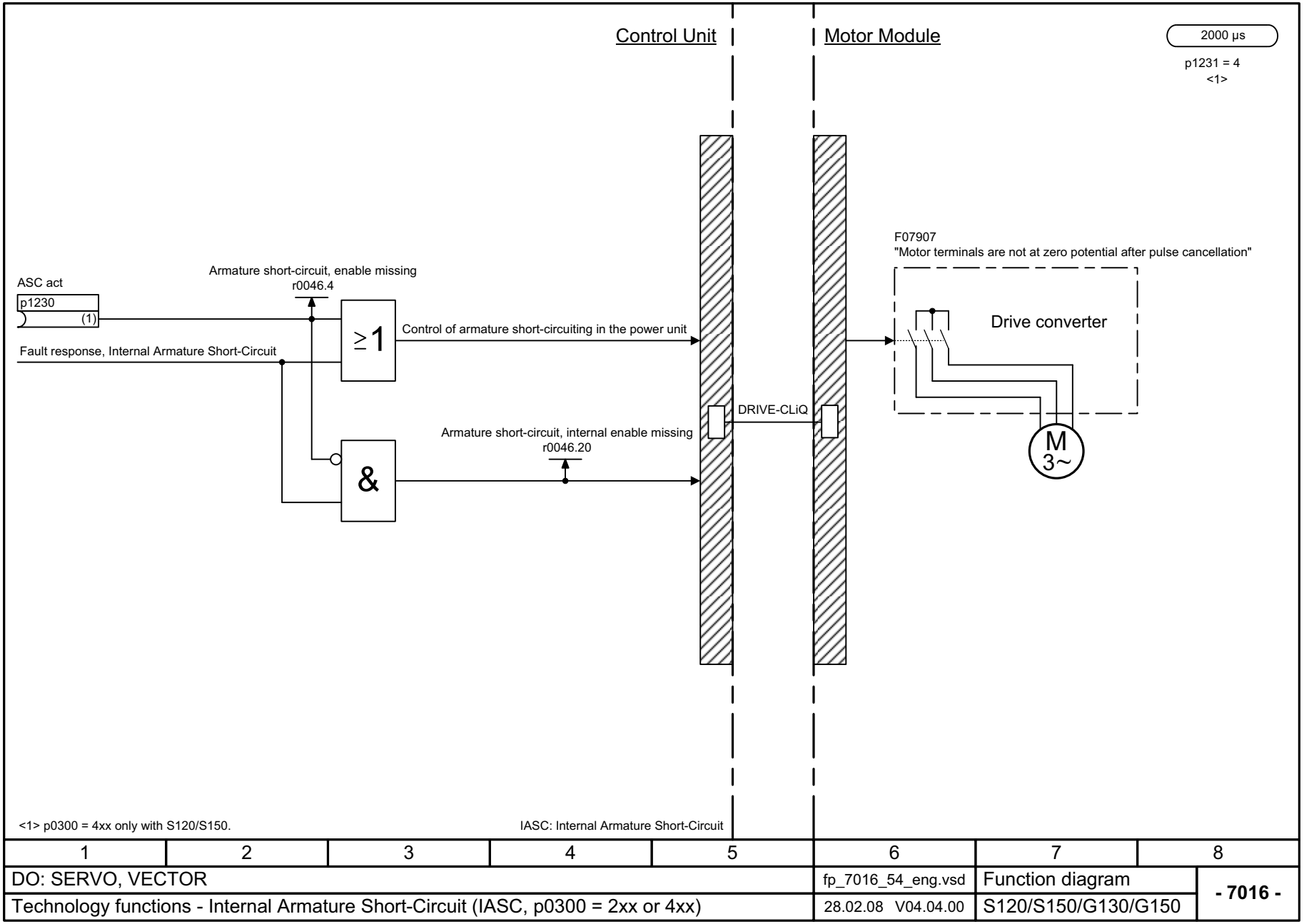
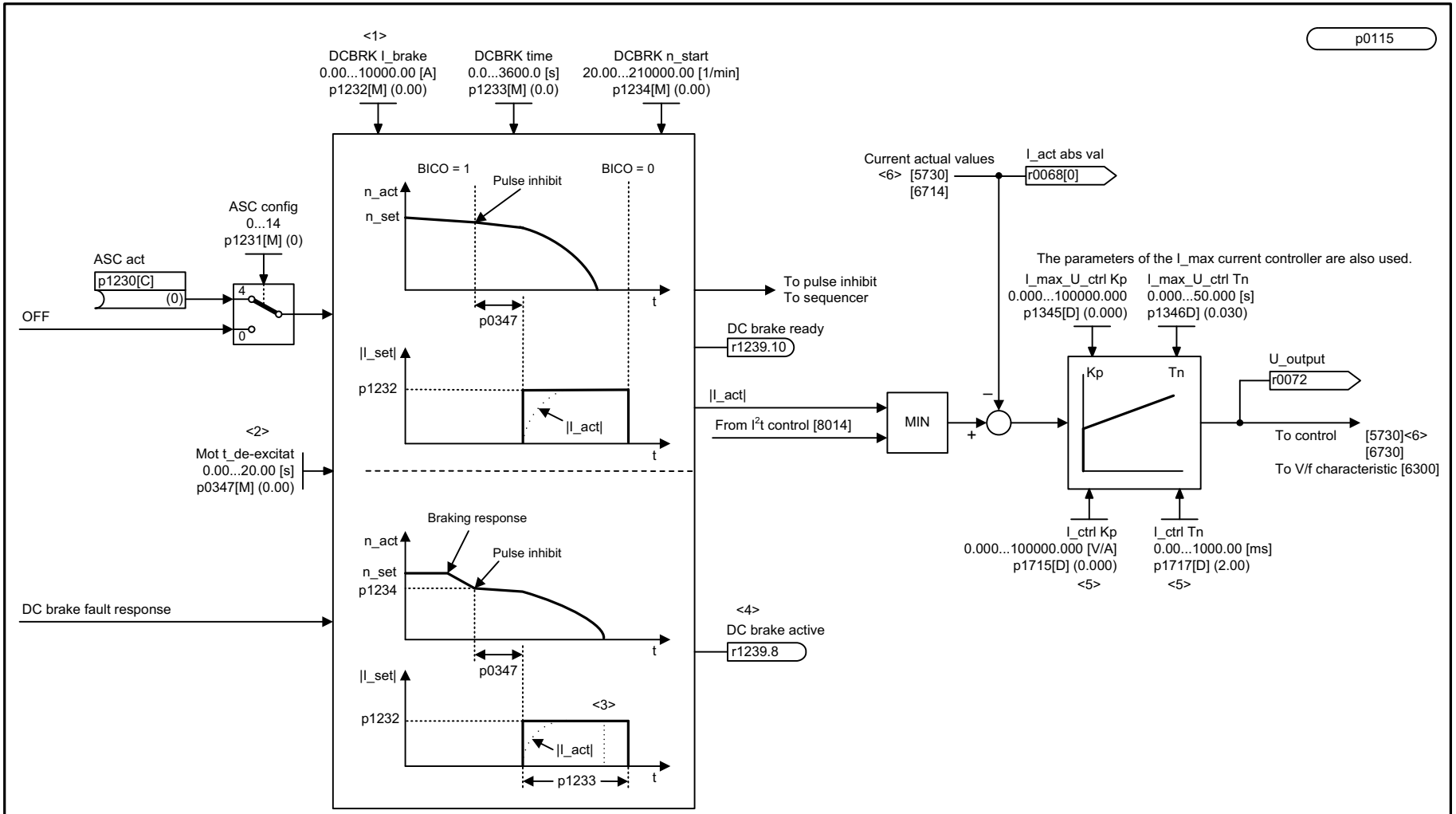


Figura 2-133 7016 – Cortocircuito interno dell'indotto (IASC, p0300 = 2xx o 4xx)

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved



<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 brake is active.
<5> Only for SINAMICS S120 and SERVO.
<6> Only for SINAMICS S120.

1	2	3	4	5	6	7	8
DO: SERVO, VECTOR					fp_7017_54_eng.vsd	Function diagram	- 7017 -
Technology functions - DC brake (p0300 = 1xx)					21.04.10 V04.04.00	S120/S150/G130/G150	

Figura 2-134 7017 – Freno in corrente continua (p0300 = 1xx)

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

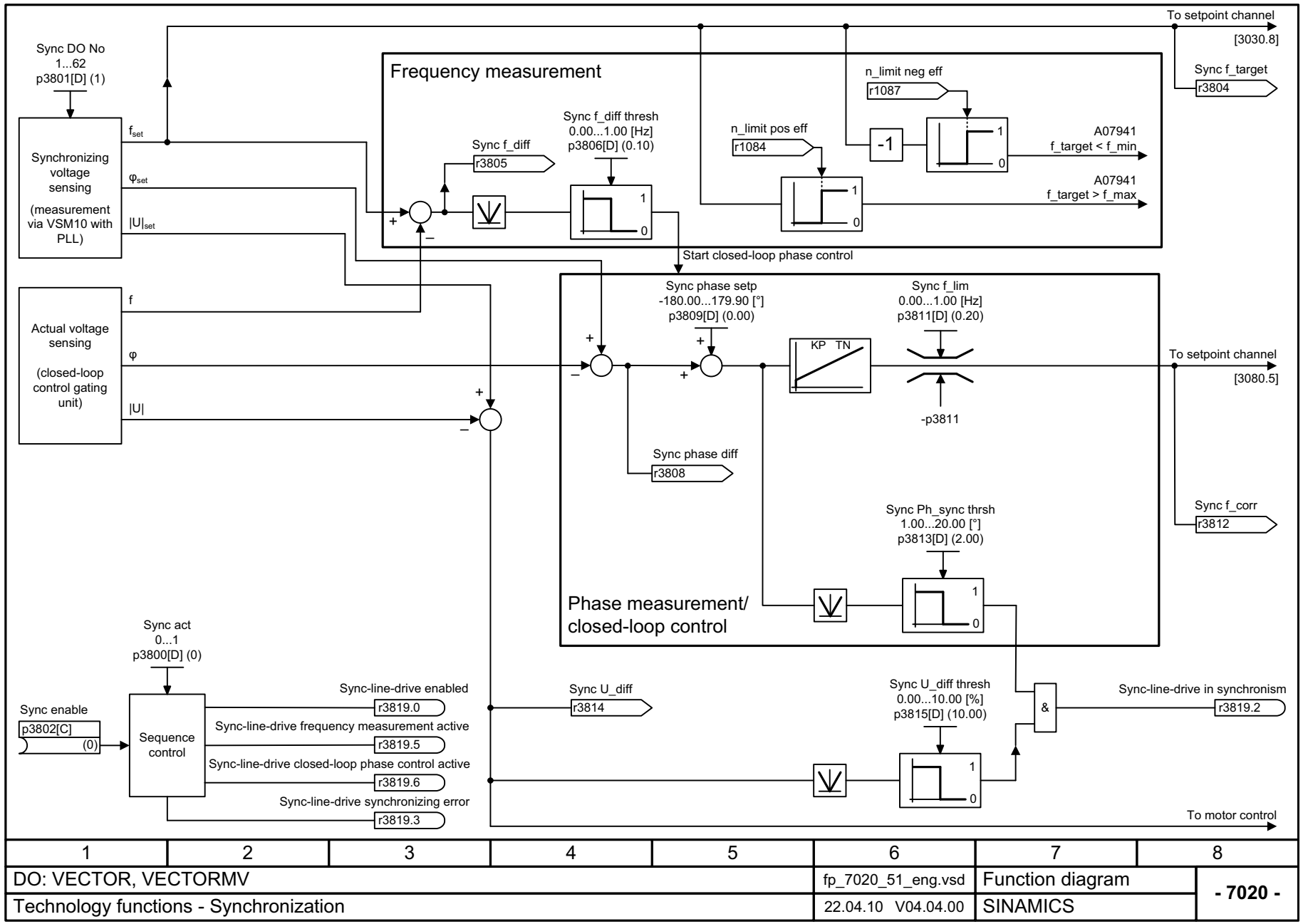


Figura 2-135 7020 – Sincronizzazione

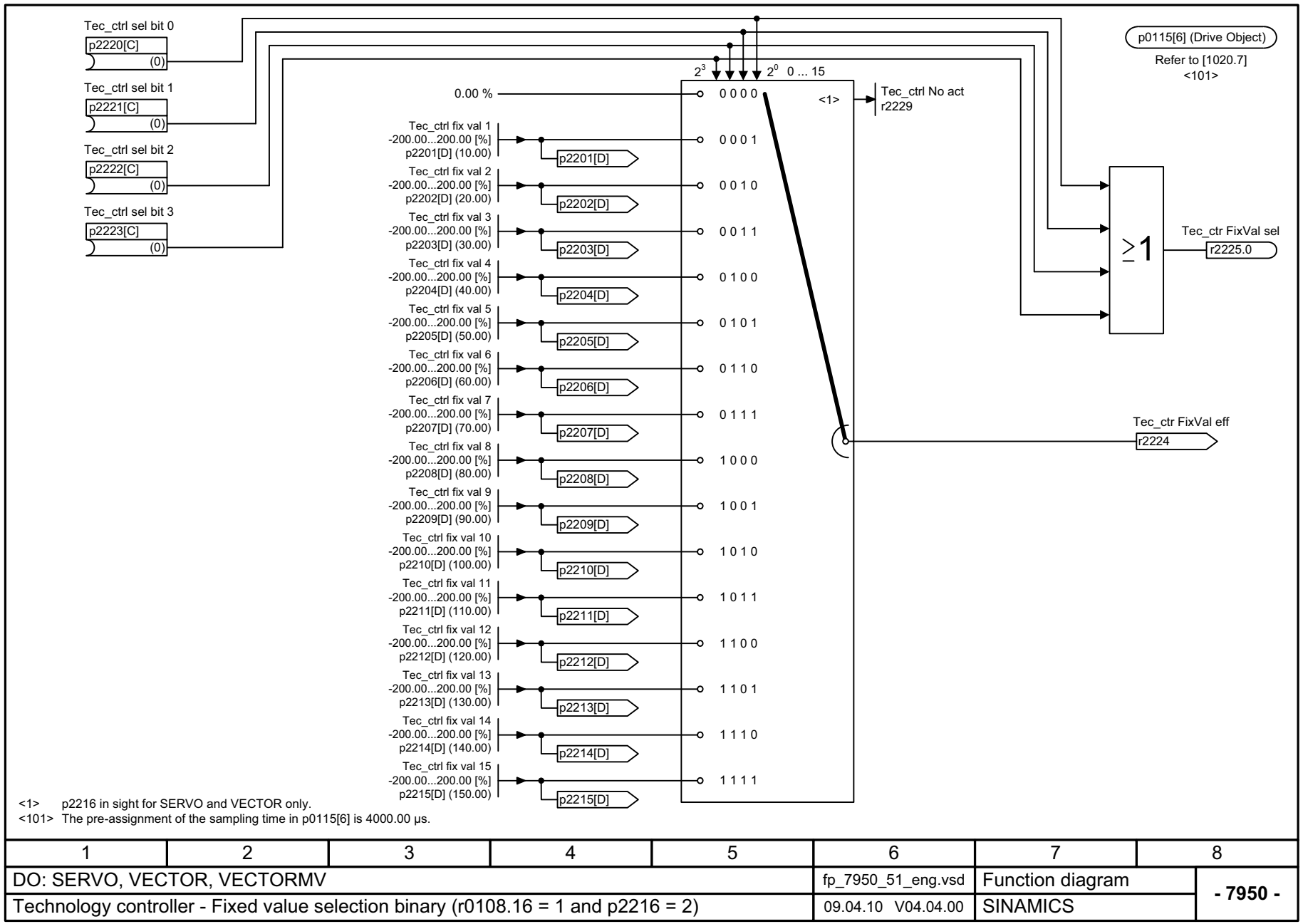
© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

2.15 Regolatore PID

Schemi logici

7950 – Valori fissi, selezione binaria (r0108.16 = 1 e p2216 = 2)	2-1101
7951 – Valori fissi, selezione diretta (r0108.16 = 1 e p2216 = 1)	2-1102
7954 – Potenziometro motore (r0108.16 = 1)	2-1103
7958 – Regolazione (r0108.16 = 1)	2-1104
7960 – Regolatore tensione circuito intermedio (r0108.16 = 1)	2-1105

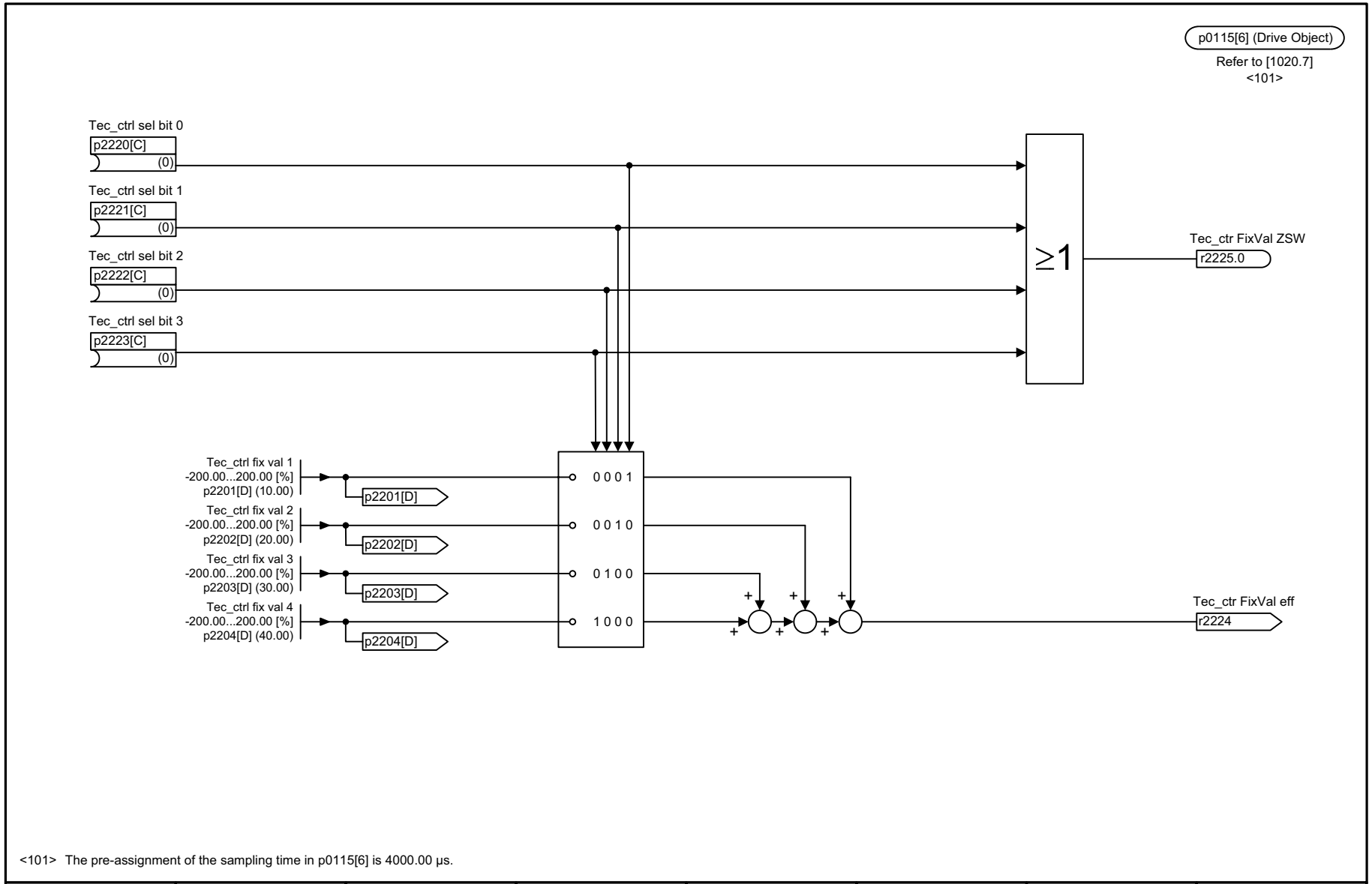
© Siemens AG 2011 All Rights Reserved



1	2	3	4	5	6	7	8
DO: SERVO, VECTOR, VECTORMV					fp_7950_51_eng.vsd	Function diagram	- 7950 -
Technology controller - Fixed value selection binary (r0108.16 = 1 and p2216 = 2)					09.04.10 V04.04.00	SINAMICS	

Figura 2-136 7950 – Valori fissi, selezione binaria (r0108.16 = 1 e p2216 = 2)

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

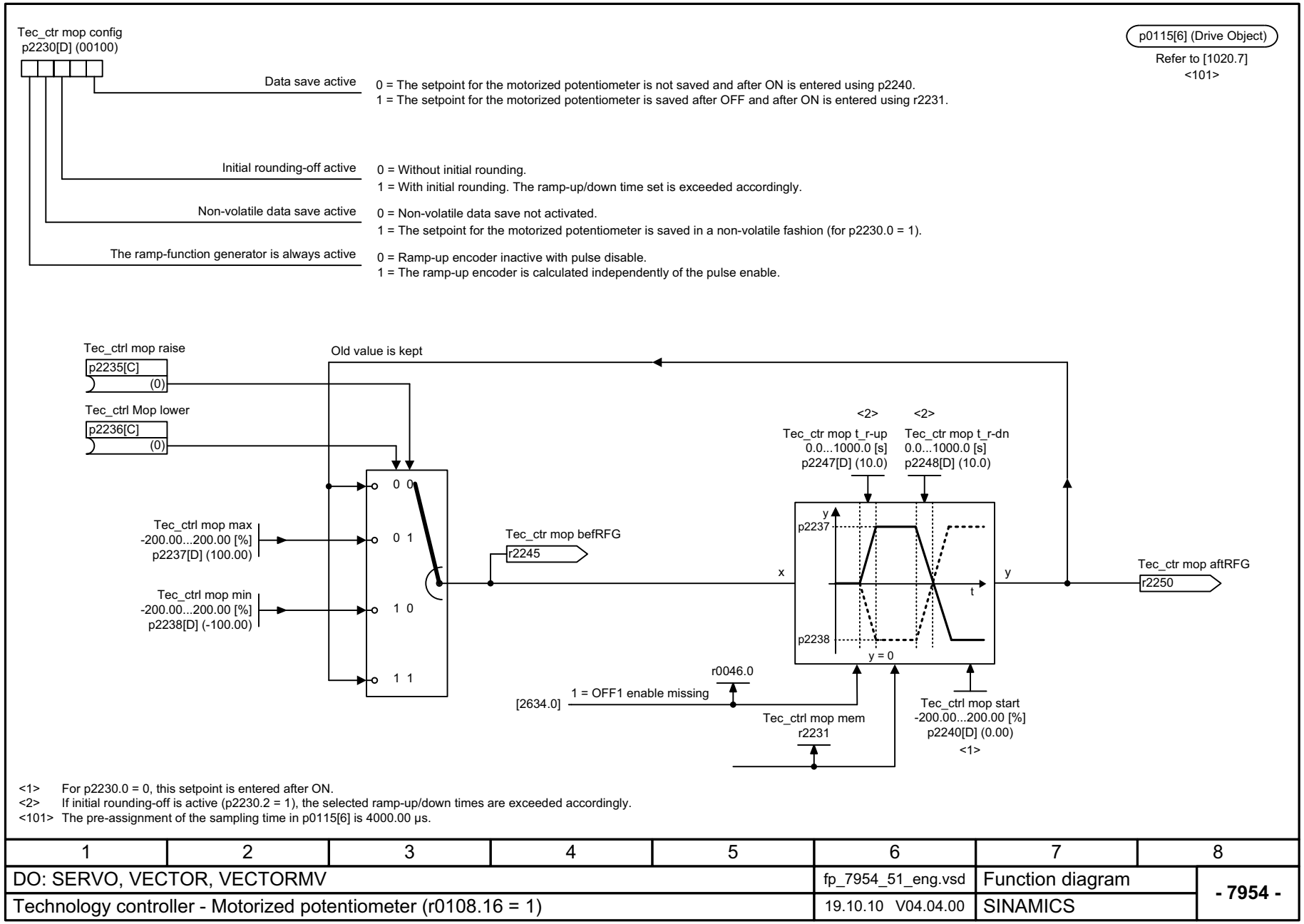


<101> The pre-assignment of the sampling time in p0115[6] is 4000.00 µs.

1	2	3	4	5	6	7	8
DO: SERVO, VECTOR					fp_7951_54_eng.vsd	Function diagram	- 7951 -
Technology controller - Fixed value selection direct (r0108.16 = 1 and p2216 = 1)					18.10.10 V04.04.00	S120/S150/G130/G150	

Figura 2-137 7951 – Valori fissi, selezione diretta (r0108.16 = 1 e p2216 = 1)

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

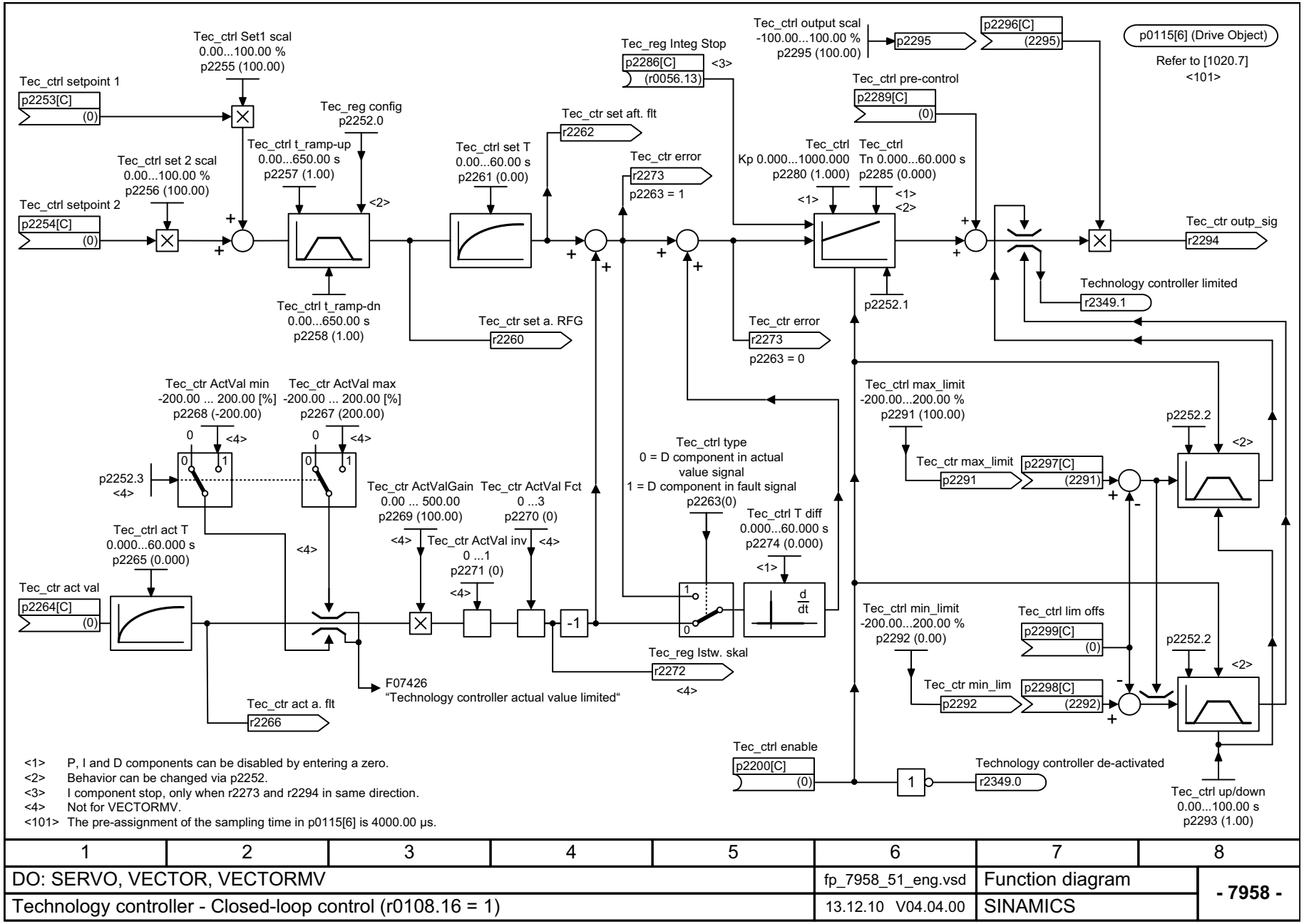


<1> For p2230.0 = 0, this setpoint is entered after ON.
<2> If initial rounding-off is active (p2230.2 = 1), the selected ramp-up/down times are exceeded accordingly.
<101> The pre-assignment of the sampling time in p0115[6] is 4000.00 µs.

1	2	3	4	5	6	7	8
DO: SERVO, VECTOR, VECTORMV					fp_7954_51_eng.vsd	Function diagram	- 7954 -
Technology controller - Motorized potentiometer (r0108.16 = 1)					19.10.10 V04.04.00	SINAMICS	

Figura 2-138 7954 – Potenziometro motore (r0108.16 = 1)

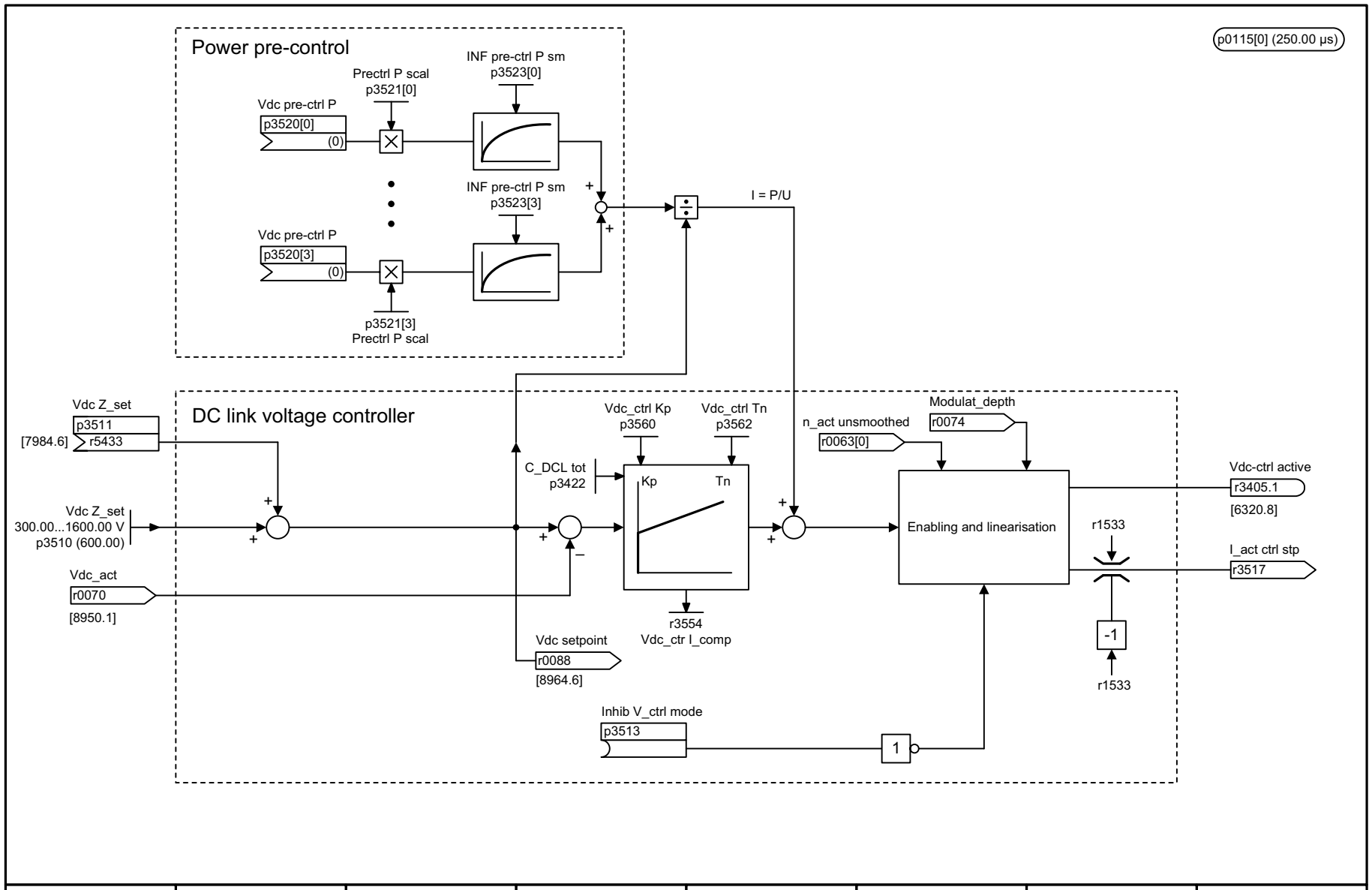
© Siemens AG 2011 All Rights Reserved



1	2	3	4	5	6	7	8
DO: SERVO, VECTOR, VECTORMV					fp_7958_51_eng.vsd	Function diagram	- 7958 -
Technology controller - Closed-loop control (r0108.16 = 1)					13.12.10 V04.04.00	SINAMICS	

Figura 2-139 7958 – Regolazione (r0108.16 = 1)

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved



1	2	3	4	5	6	7	8
DO: VECTOR					fp_7960_54_eng.vsd	Function diagram	- 7960 -
Technology controller - DC link voltage controller (r0108.16 = 1)					05.10.10 V04.04.00	S120/S150/G130/G150	

Figura 2-140 7960 – Regolatore tensione circuito intermedio (r0108.16 = 1)

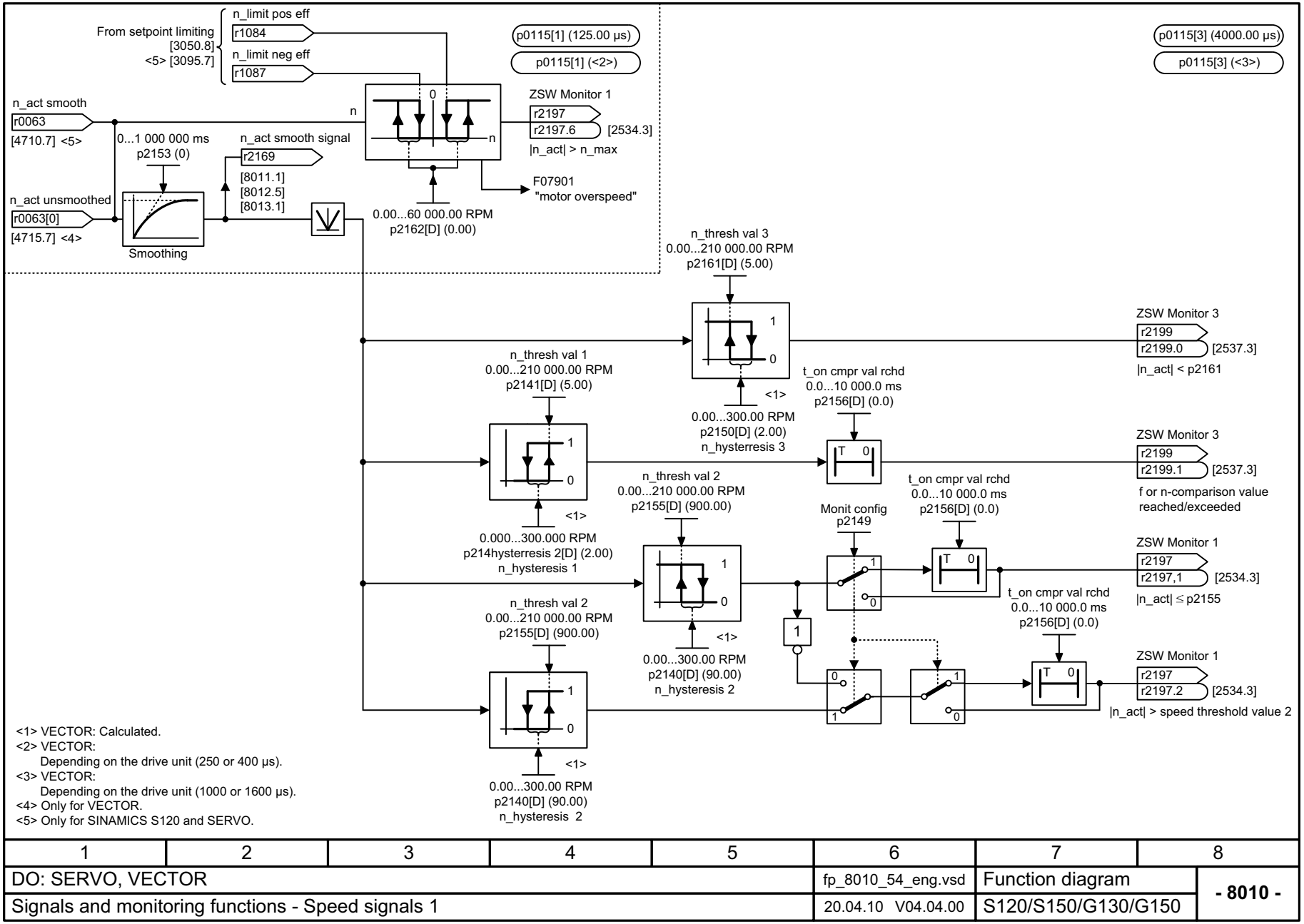
© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

2.16 Segnali e funzioni di sorveglianza

Schemi logici

8010 – Segnalazioni del numero di giri 1	2-1107
8011 – Segnalazioni del numero di giri 2	2-1108
8012 – Segnalazioni relative alla coppia, motore bloccato/in stallo	2-1109
8013 – Sorveglianza del carico (r0108.17 = 1)	2-1110
8014 – Sorveglianza termica parte di potenza	2-1111
8016 – Sorveglianza termica motore	2-1112
8017 – Modello motore termico I2t (PEM, p0300 = 2xx)	2-1113

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved



1	2	3	4	5	6	7	8
DO: SERVO, VECTOR					fp_8010_54_eng.vsd	Function diagram	- 8010 -
Signals and monitoring functions - Speed signals 1					20.04.10 V04.04.00	S120/S150/G130/G150	

Figura 2-141 8010 – Segnalazioni del numero di giri 1

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

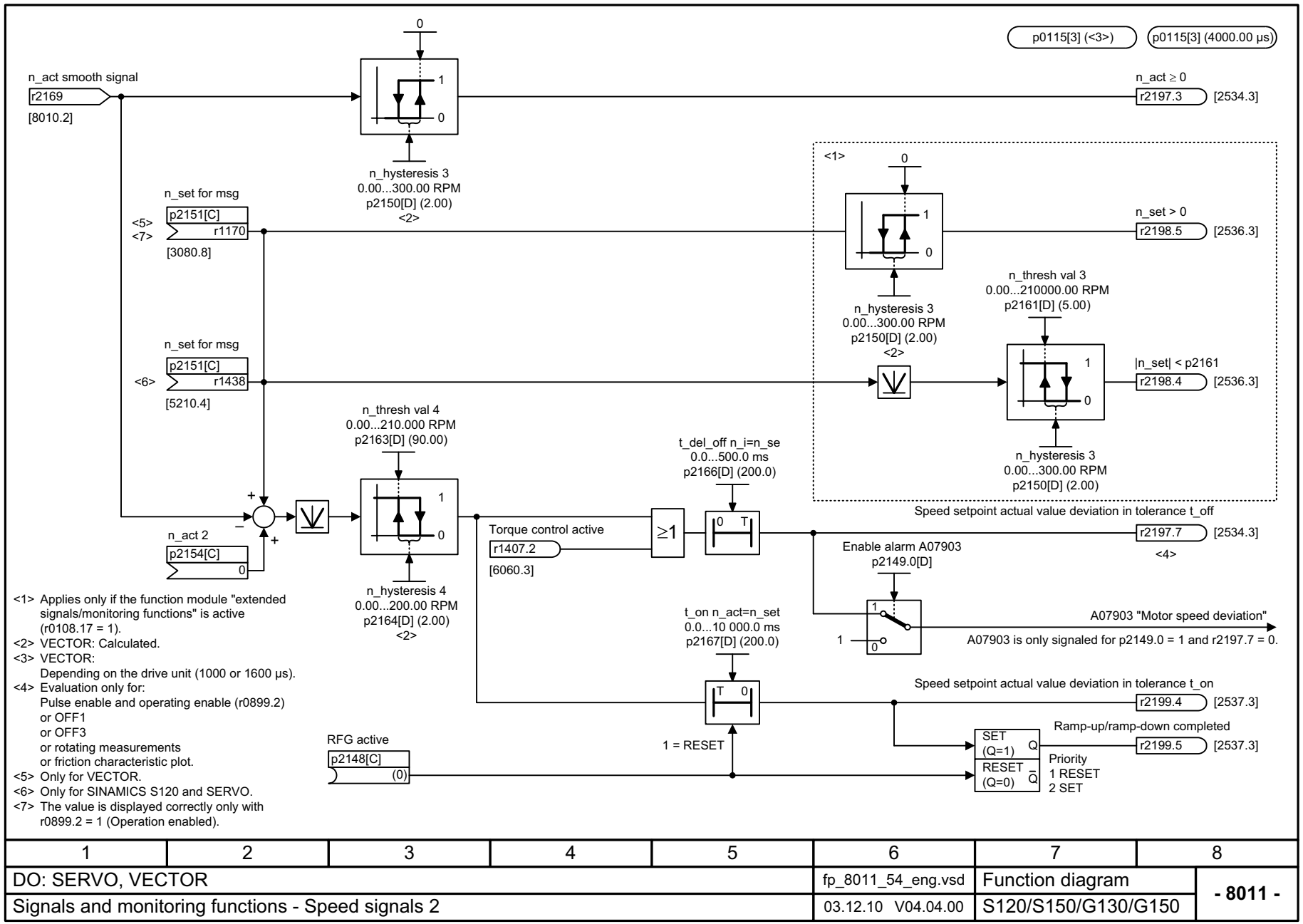
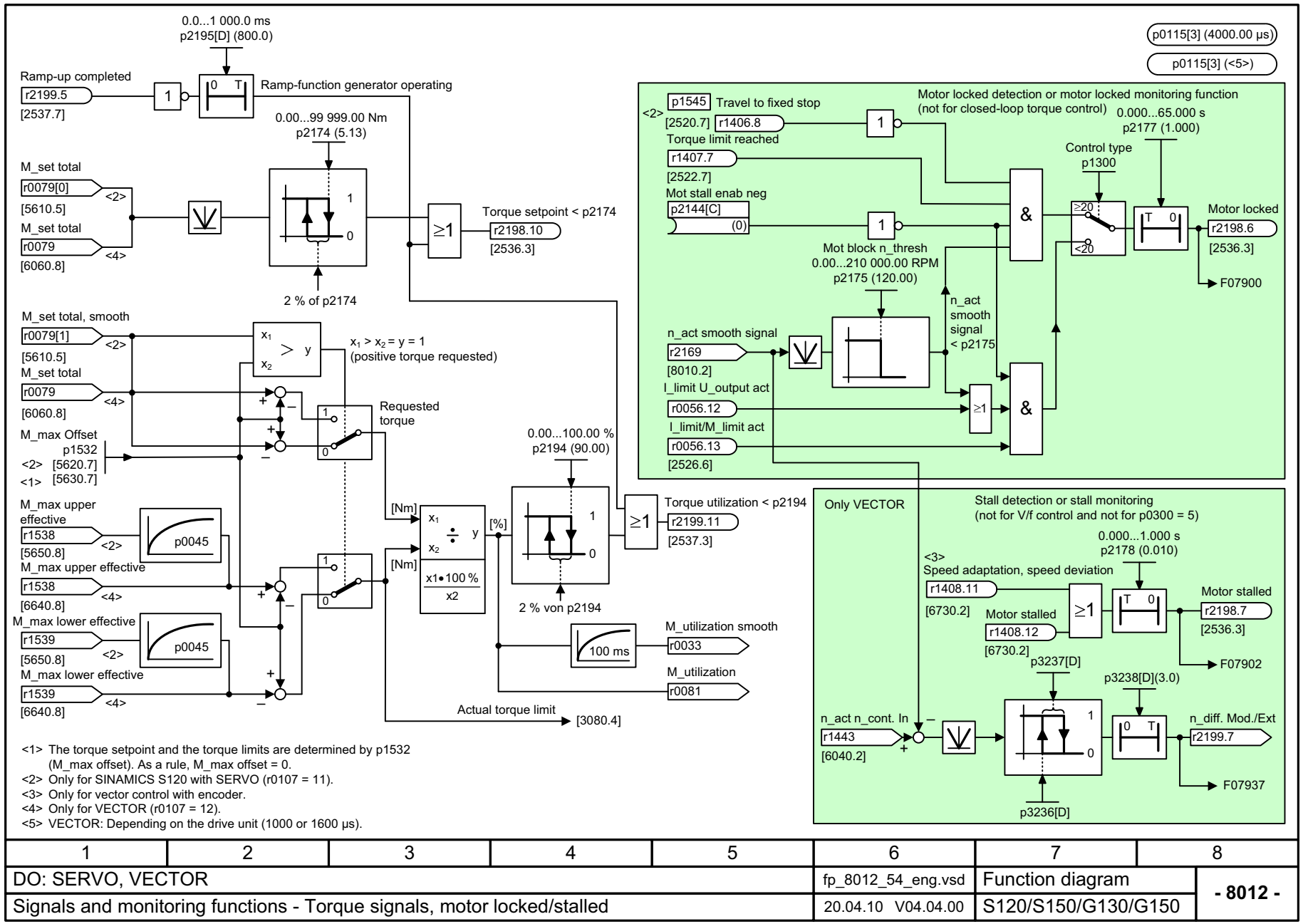


Figura 2-142 8011 – Segnalazioni del numero di giri 2

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

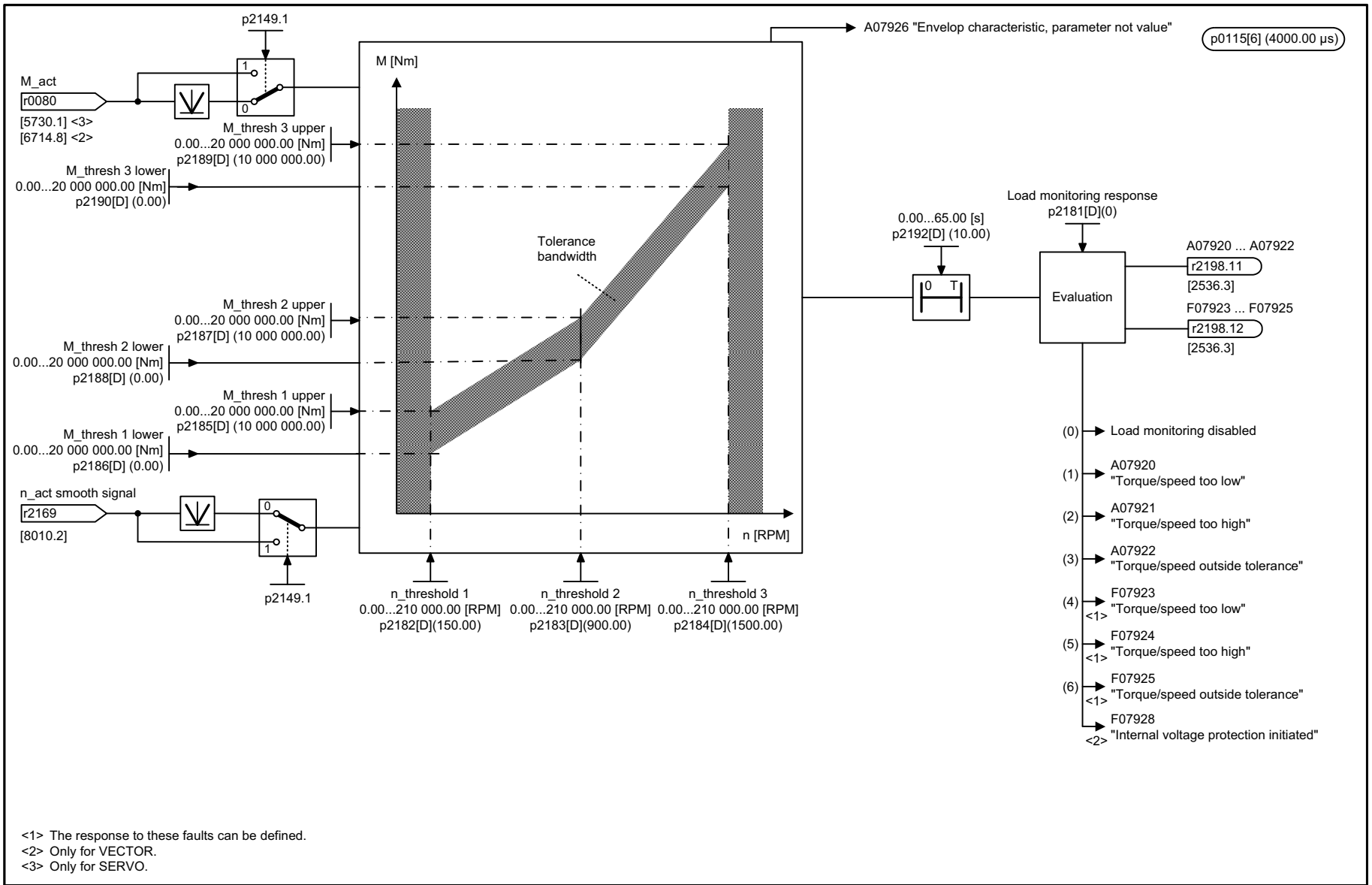


<1> The torque setpoint and the torque limits are determined by p1532 (M_max offset). As a rule, M_max offset = 0.
<2> Only for SINAMICS S120 with SERVO (r0107 = 11).
<3> Only for vector control with encoder.
<4> Only for VECTOR (r0107 = 12).
<5> VECTOR: Depending on the drive unit (1000 or 1600 µs).

1	2	3	4	5	6	7	8
DO: SERVO, VECTOR					fp_8012_54_eng.vsd	Function diagram	- 8012 -
Signals and monitoring functions - Torque signals, motor locked/stalled					20.04.10 V04.04.00	S120/S150/G130/G150	

Figura 2-143 8012 – Segnalazioni relative alla coppia, motore bloccato/in stallo

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved



1	2	3	4	5	6	7	8
DO: SERVO, VECTOR					fp_8013_54_eng.vsd	Function diagram	- 8013 -
Signals and monitoring functions - Load monitoring (r0108.17 = 1)					30.04.10 V04.04.00	S120/S150/G130/G150	

Figura 2-144 8013 – Sorveglianza del carico (r0108.17 = 1)

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

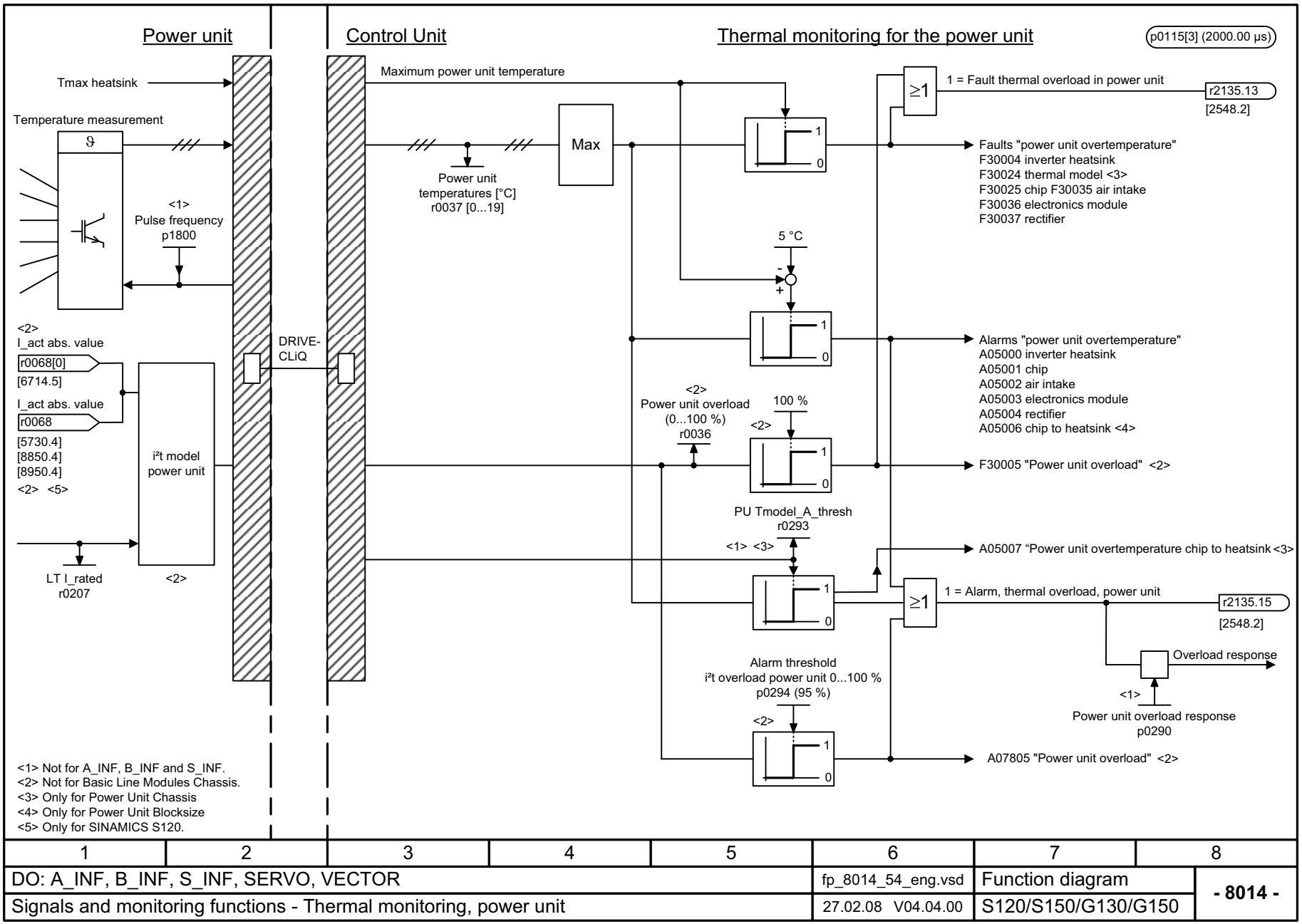
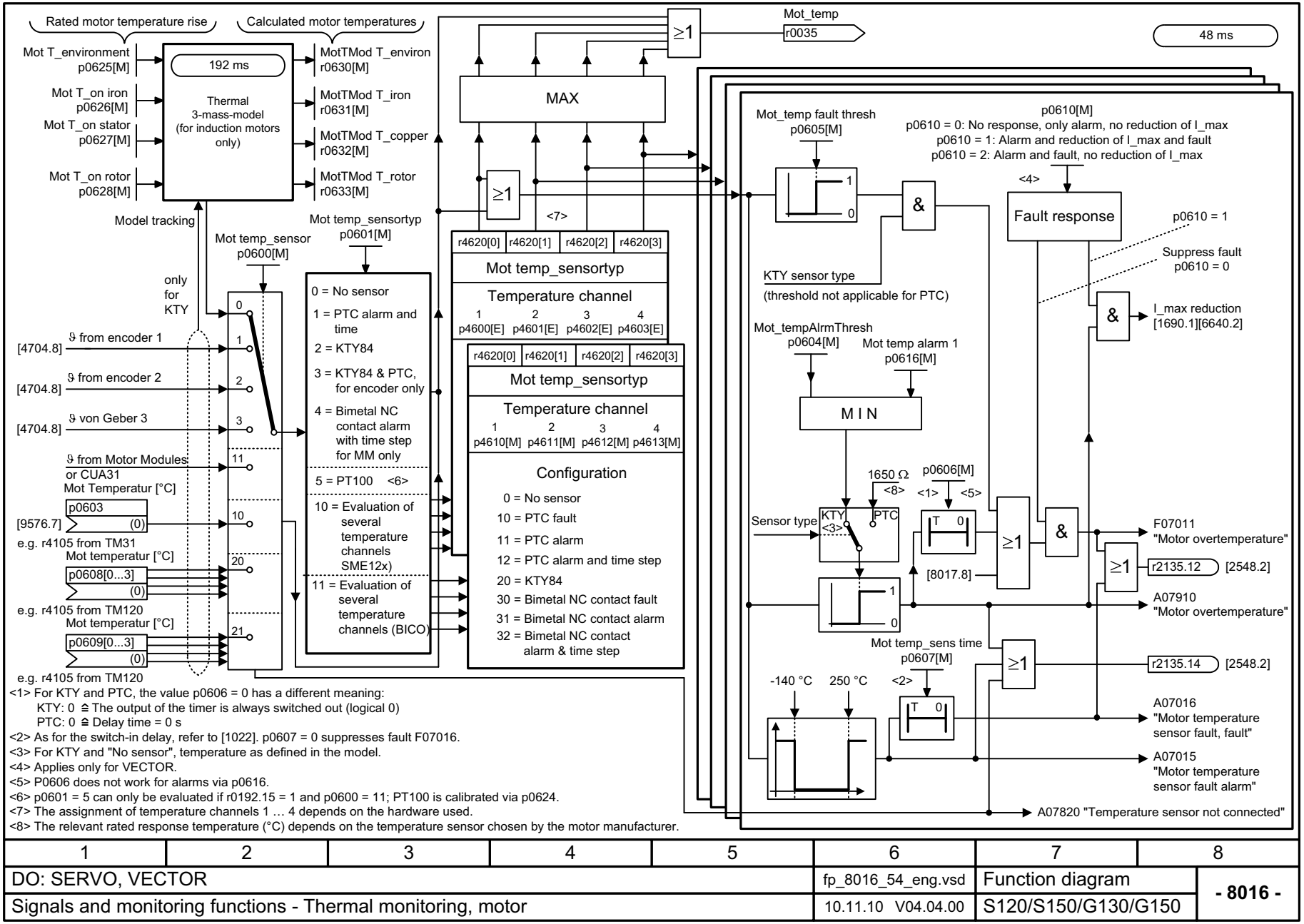


Figura 2-145 8014 – Sorveglianza termica parte di potenza

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

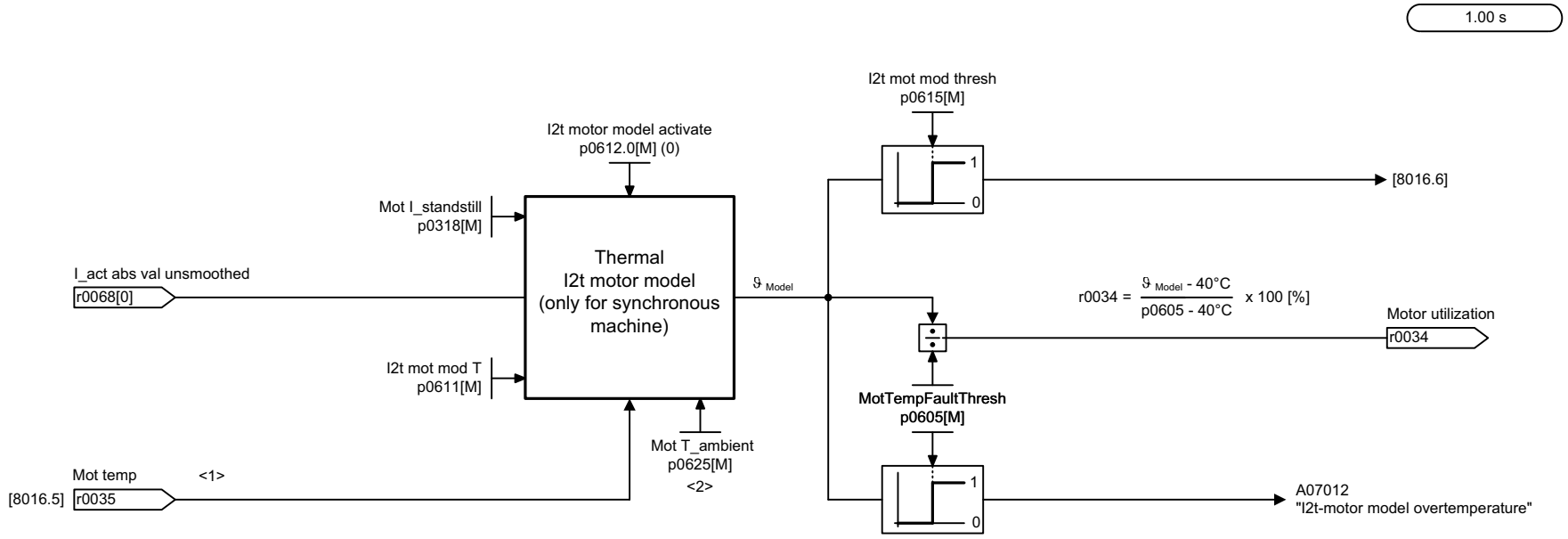


<1> For KTY and PTC, the value p0606 = 0 has a different meaning:
KTY: 0 ≙ The output of the timer is always switched out (logical 0)
PTC: 0 ≙ Delay time = 0 s
<2> As for the switch-in delay, refer to [1022]. p0607 = 0 suppresses fault F07016.
<3> For KTY and "No sensor", temperature as defined in the model.
<4> Applies only for VECTOR.
<5> P0606 does not work for alarms via p0616.
<6> p0601 = 5 can only be evaluated if r0192.15 = 1 and p0600 = 11; PT100 is calibrated via p0624.
<7> The assignment of temperature channels 1 … 4 depends on the hardware used.
<8> The relevant rated response temperature (°C) depends on the temperature sensor chosen by the motor manufacturer.

1	2	3	4	5	6	7	8
DO: SERVO, VECTOR					fp_8016_54_eng.vsd	Function diagram	- 8016 -
Signals and monitoring functions - Thermal monitoring, motor					10.11.10 V04.04.00	S120/S150/G130/G150	

Figura 2-146 8016 – Sorveglianza termica motore

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved
SINAMICS G130/G150 Manuale delle liste (LH2), 01/2011, A5E03263480A



<1> Only if there is a temperature sensor (p0600 > 0 and p0601 = 2, 3, or with p0601 = 10 and p4600 ... p4603 = 20).
<2> Only if <1> are not met.

1	2	3	4	5	6	7	8
DO: SERVO, VECTOR					fp_8017_54_eng.vsd	Function diagram	- 8017 -
Signals and monitoring functions - Thermal I2t motor model (PEM, p0300 = 2xx)					15.05.08 V04.04.00	S120/S150/G130/G150	

Figura 2-147 8017 – Modello motore termico I2t (PEM, p0300 = 2xx)

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

2.17 Diagnostica

Schemi logici

8060 – Buffer anomalie	2-1115
8065 – Buffer avvisi	2-1116
8070 – Parola di trigger per anomalie/avvisi (r2129)	2-1117
8075 – Configurazione di anomalie e avvisi	2-1118
8134 – Prese di misura	2-1119

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

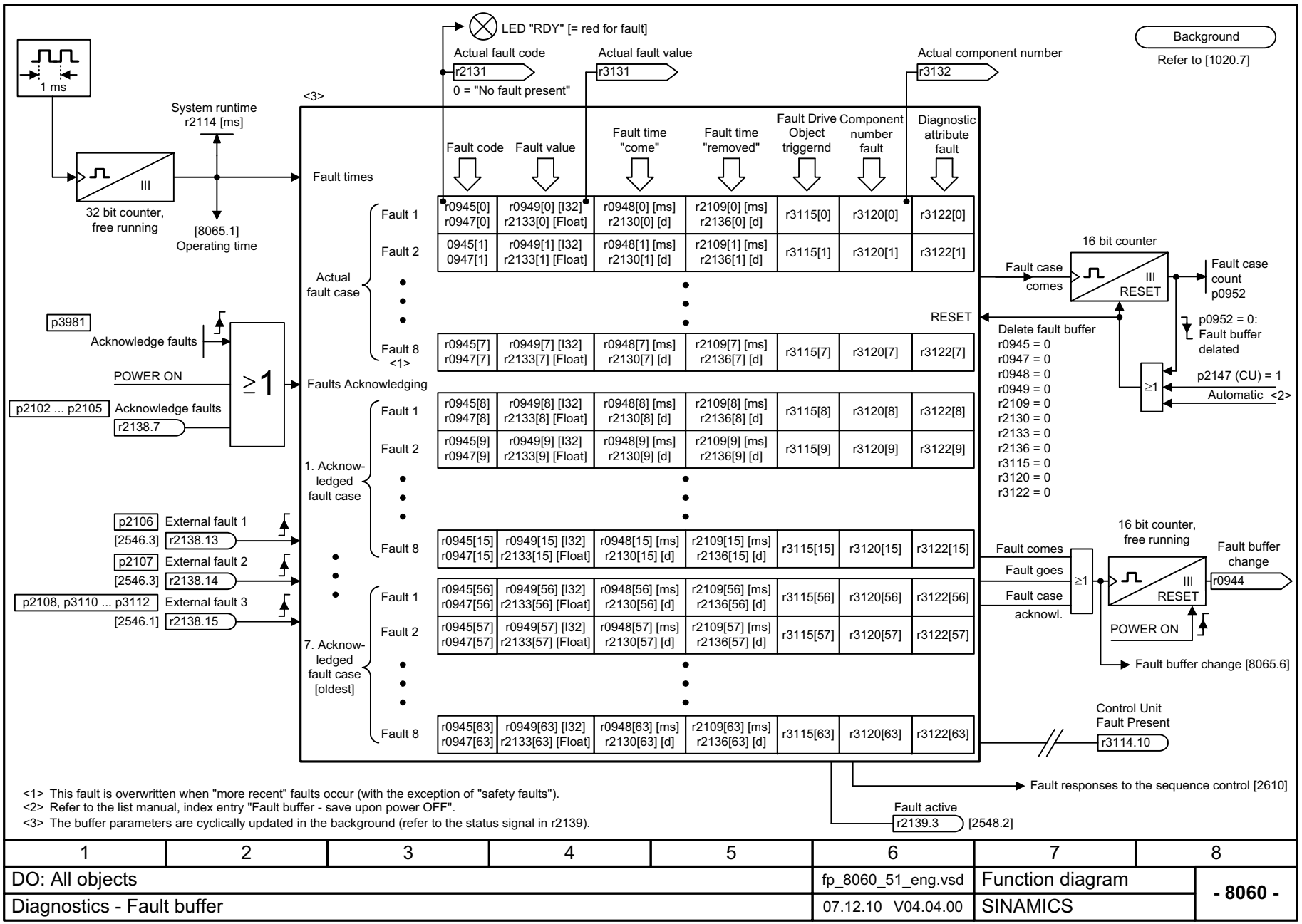
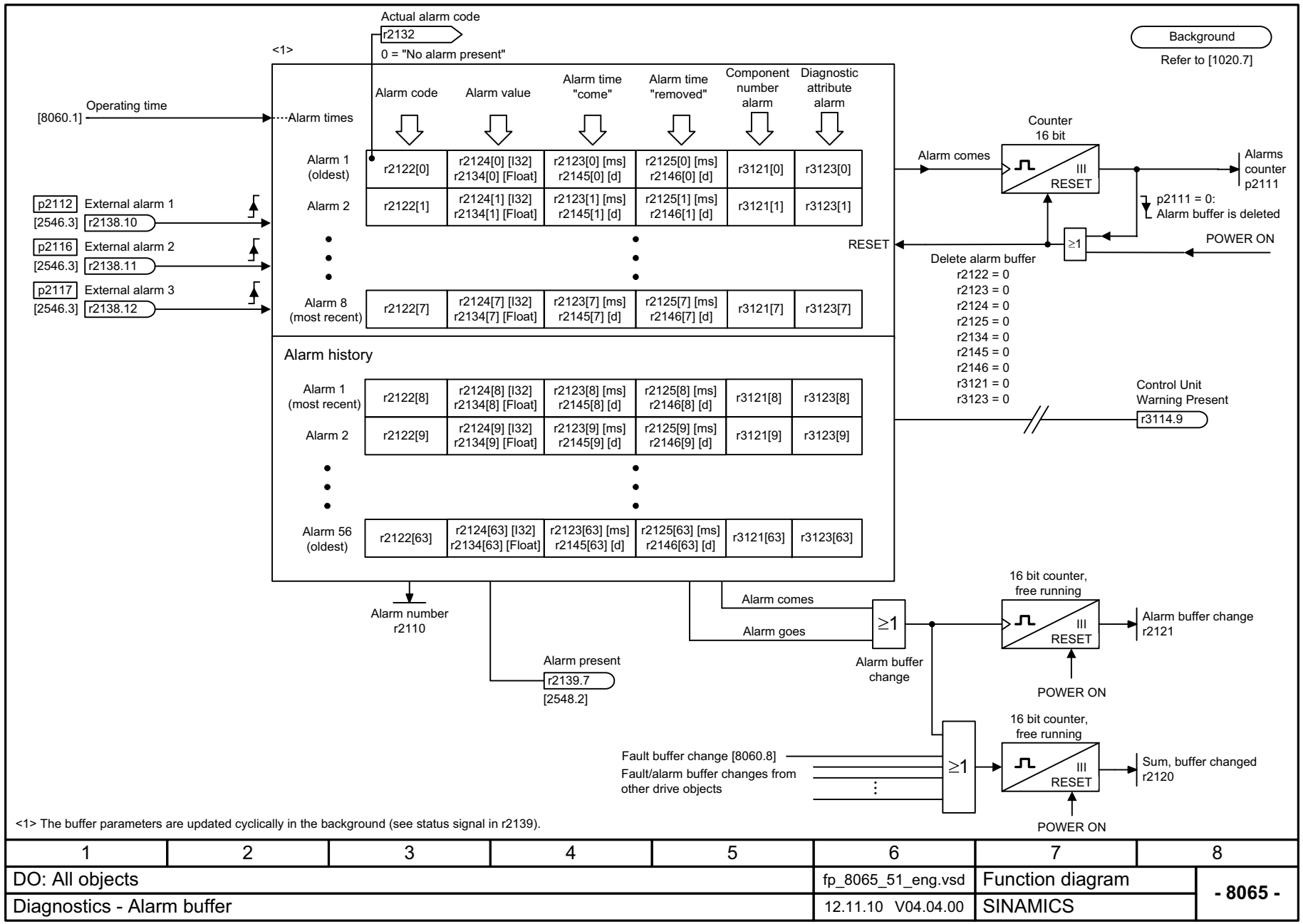


Figura 2-148 8060 – Buffer anomalie

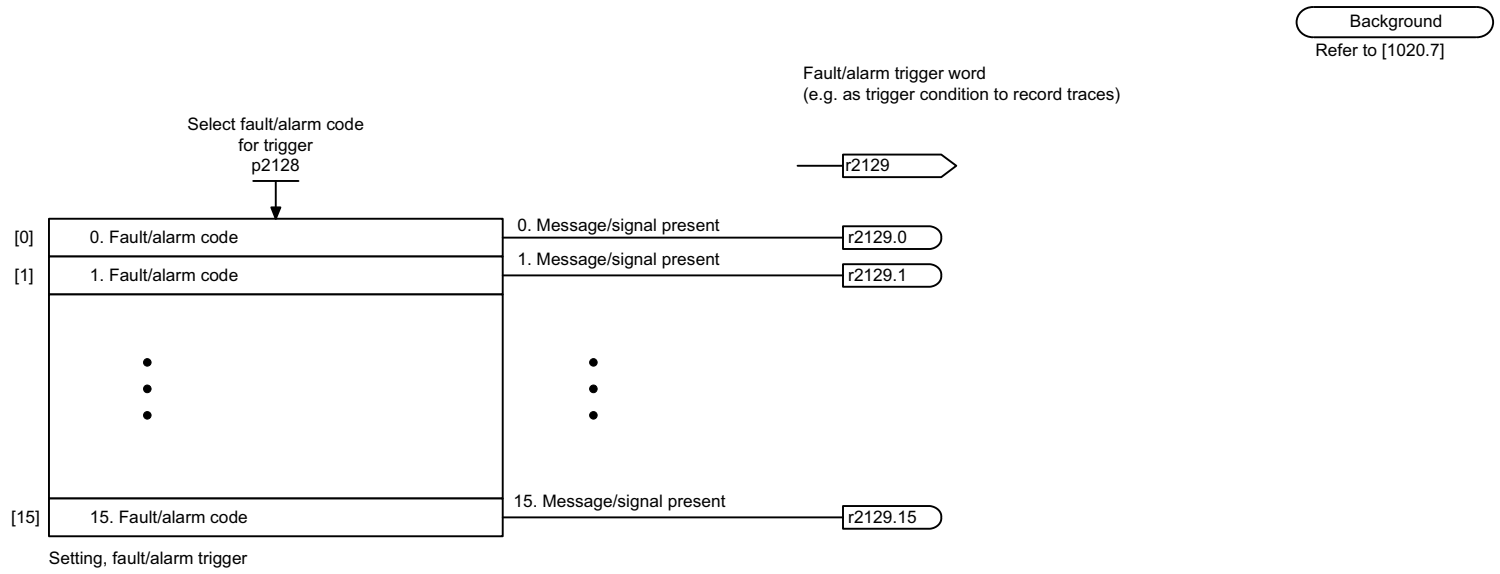
© Siemens AG 2011 All Rights Reserved



1	2	3	4	5	6	7	8
DO: All objects					fp_8065_51_eng.vsd	Function diagram	- 8065 -
Diagnostics - Alarm buffer					12.11.10 V04.04.00	SINAMICS	

Figura 2-149 8065 – Buffer avvisi

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved



1	2	3	4	5	6	7	8
DO: All objects					fp_8070_51_eng.vsd	Function diagram	- 8070 -
Diagnostics - Fault/alarm trigger word (r2129)					18.08.08 V04.04.00	SINAMICS	

Figura 2-150 8070 – Parola di trigger per anomalie/avvisi (r2129)

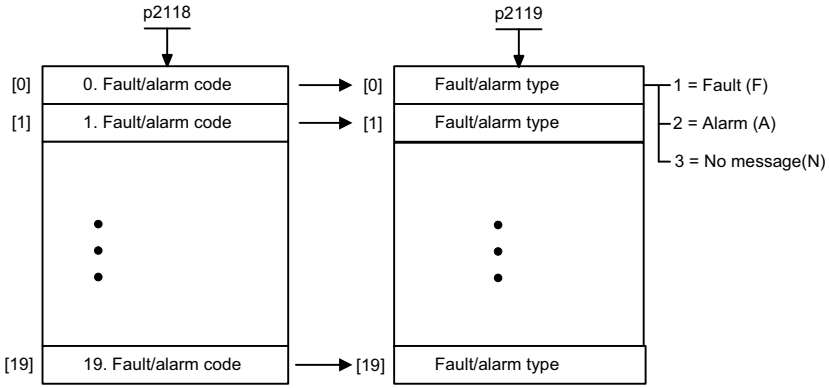
© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Background

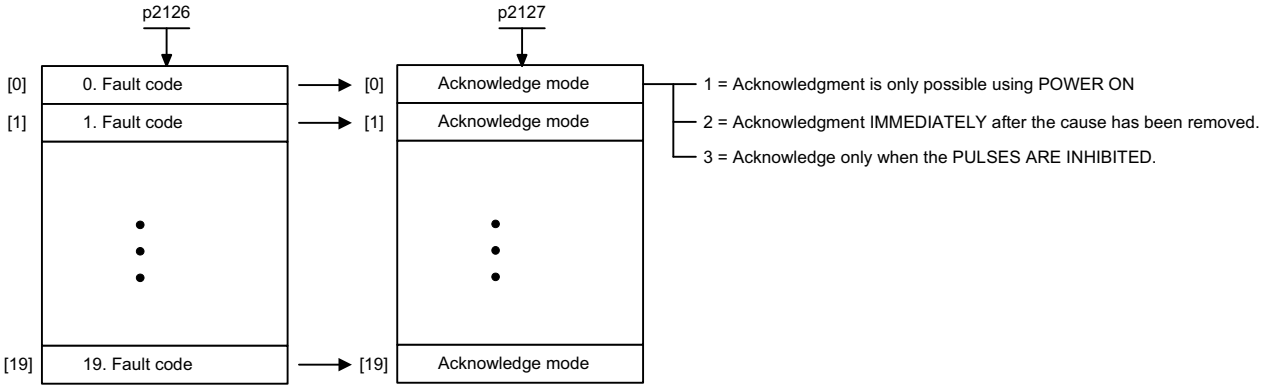
Refer to [1020.7]

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>

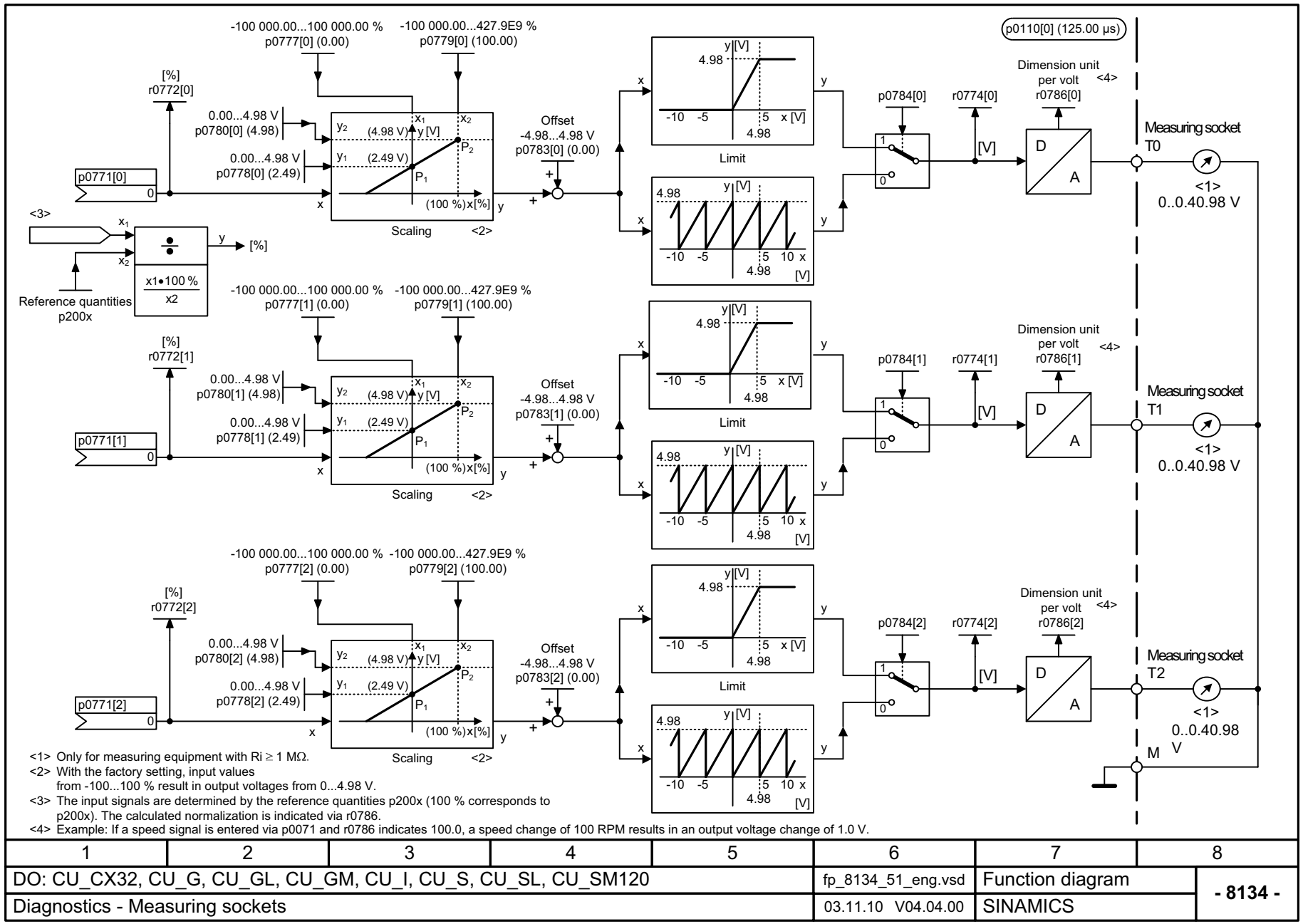


<1> The fault response, acknowledge mode and message type for all faults and alarms are set to meaningful default values in the factory setting.
Changes that may be required are only possible in specific value ranges specified by SIEMENS.
When the message type is changed, the supplementary information 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_51_eng.vsd	Function diagram	- 8075 -
Diagnostics - Fault/alarm configuration					07.09.09 V04.04.00	SINAMICS	

Figura 2-151 8075 – Configurazione di anomalie e avvisi

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved



1	2	3	4	5	6	7	8
DO: CU_CX32, CU_G, CU_GL, CU_GM, CU_I, CU_S, CU_SL, CU_SM120					fp_8134_51_eng.vsd	Function diagram	- 8134 -
Diagnostics - Measuring sockets					03.11.10 V04.04.00	SINAMICS	

Figura 2-152 8134 – Prese di misura

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

2.18 Set di dati

Schemi logici

8560 – Set di dati di comando (Command Data Set, CDS)	2-1121
8565 – Set di dati azionamento (Drive Data Set, DDS)	2-1122
8570 – Set di dati encoder (Encoder Data Set, EDS)	2-1123
8575 – Set di dati del motore (Motor Data Set, MDS)	2-1124
8580 – Set di dati della parte di potenza (Power unit Data Set, PDS)	2-1125

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

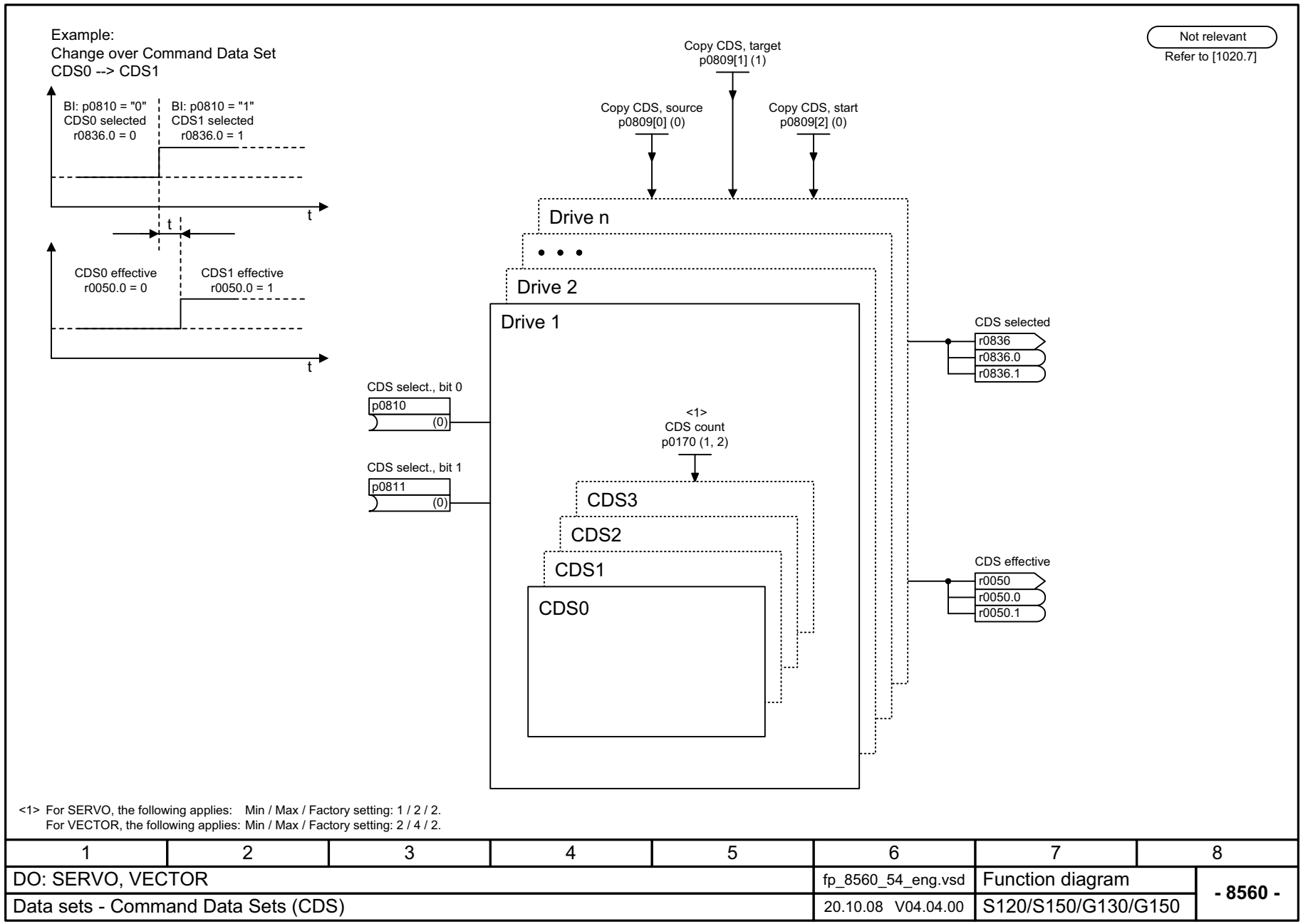
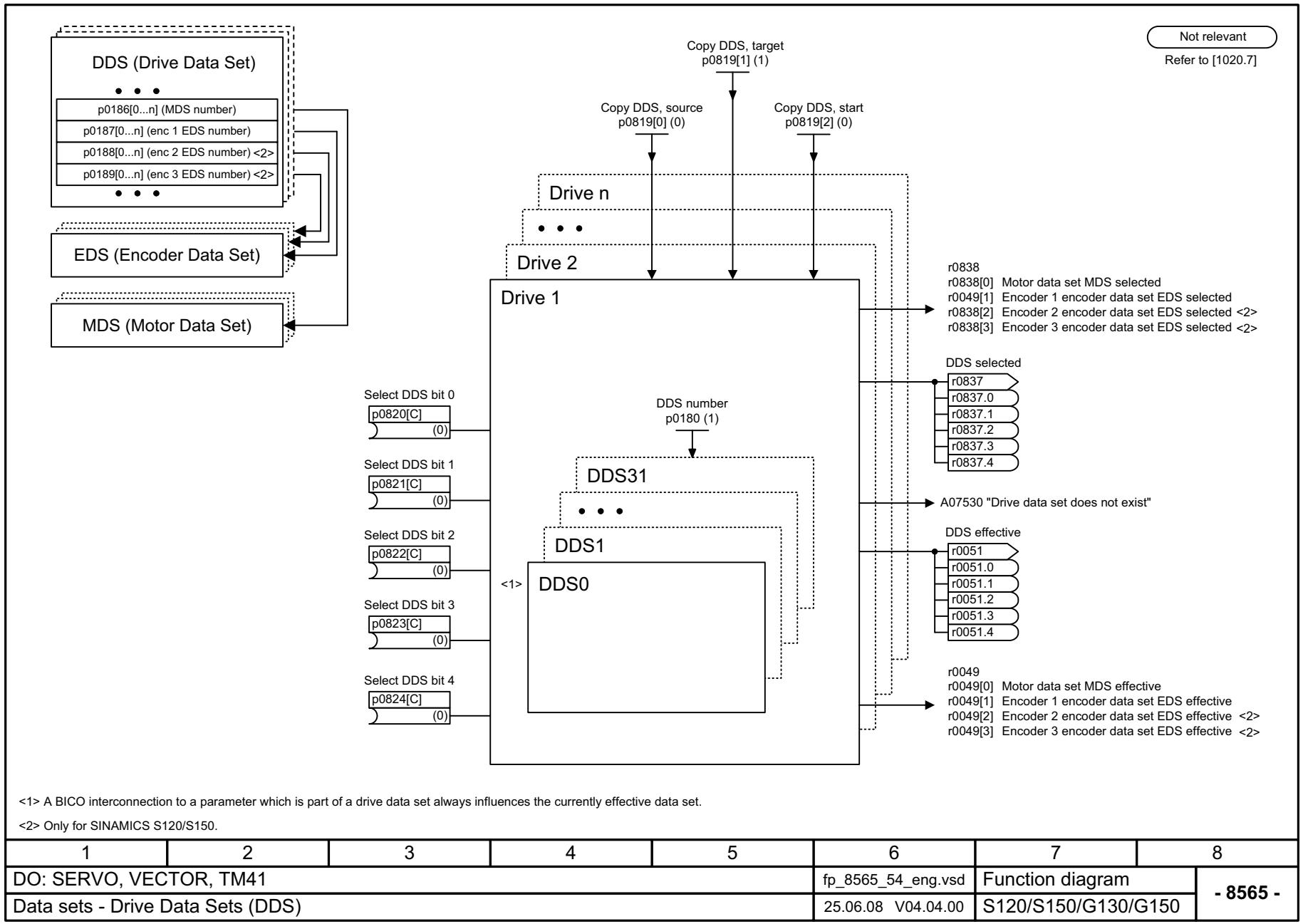


Figura 2-153 8560 – Set di dati di comando (Command Data Set, CDS)

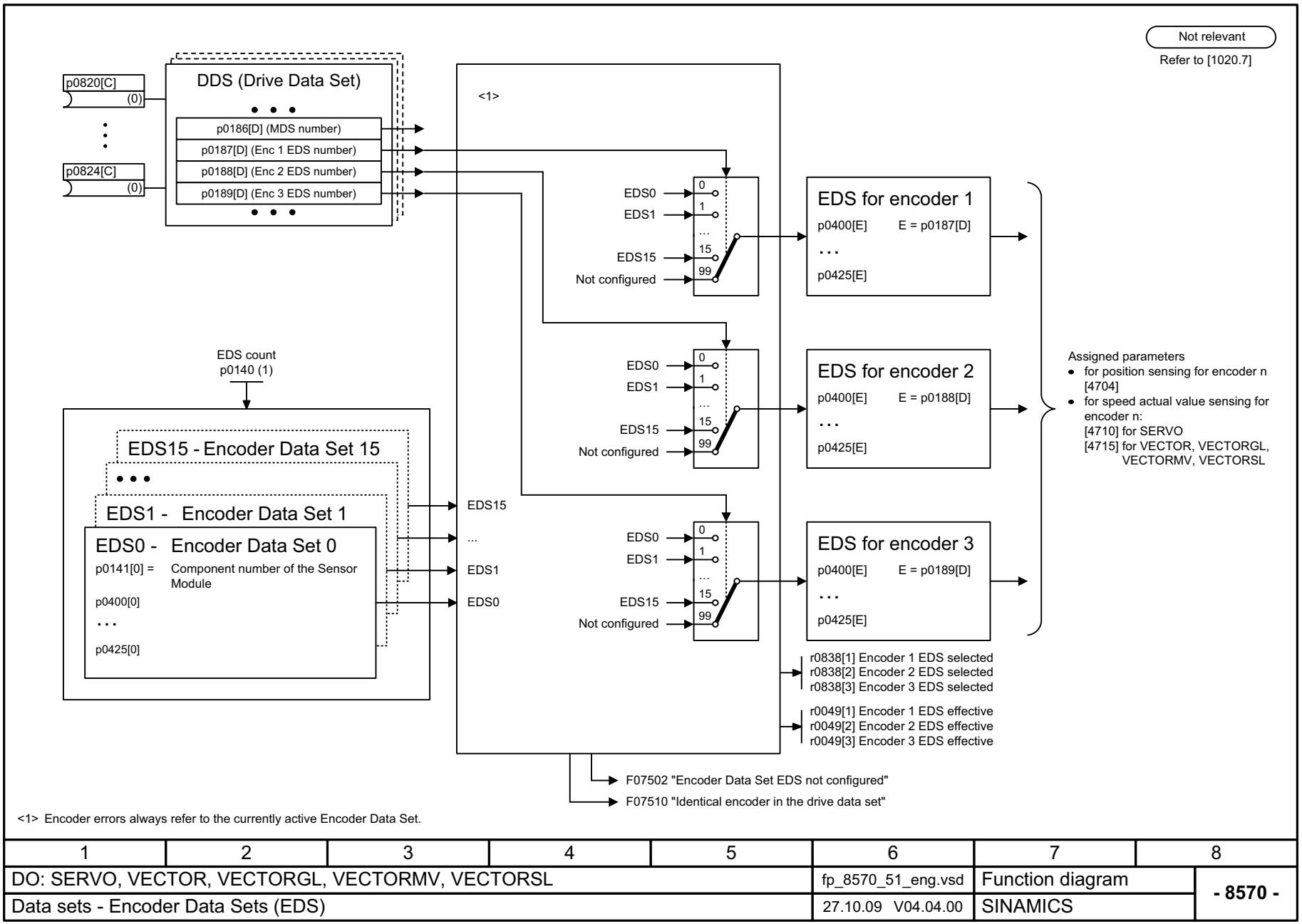
© Siemens AG 2011 All Rights Reserved



1	2	3	4	5	6	7	8
DO: SERVO, VECTOR, TM41					fp_8565_54_eng.vsd	Function diagram	- 8565 -
Data sets - Drive Data Sets (DDS)					25.06.08 V04.04.00	S120/S150/G130/G150	

Figura 2-154 8565 – Set di dati azionamento (Drive Data Set, DDS)

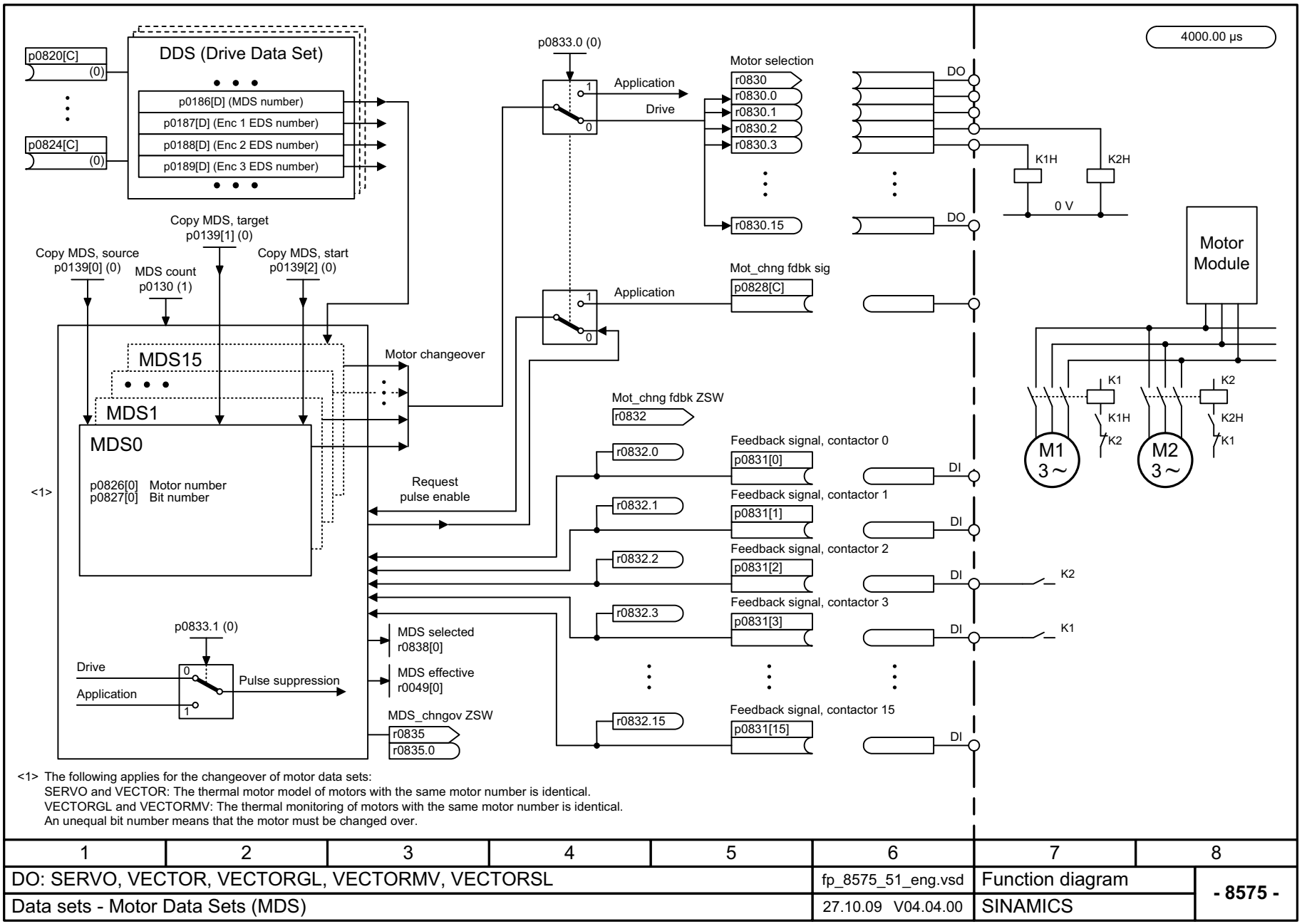
© Siemens AG 2011 All Rights Reserved



1	2	3	4	5	6	7	8
DO: SERVO, VECTOR, VECTORGL, VECTORMV, VECTORSL					fp_8570_51_eng.vsd	Function diagram	- 8570 -
Data sets - Encoder Data Sets (EDS)					27.10.09 V04.04.00	SINAMICS	

Figura 2-155 8570 – Set di dati encoder (Encoder Data Set, EDS)

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved



<1> The following applies for the changeover of motor data sets:
SERVO and VECTOR: The thermal motor model of motors with the same motor number is identical.
VECTORGL and VECTORMV: The thermal monitoring 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, VECTOR, VECTORGL, VECTORMV, VECTORSL					fp_8575_51_eng.vsd	Function diagram	- 8575 -
Data sets - Motor Data Sets (MDS)					27.10.09 V04.04.00	SINAMICS	

Figura 2-156 8575 – Set di dati del motore (Motor Data Set, MDS)

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

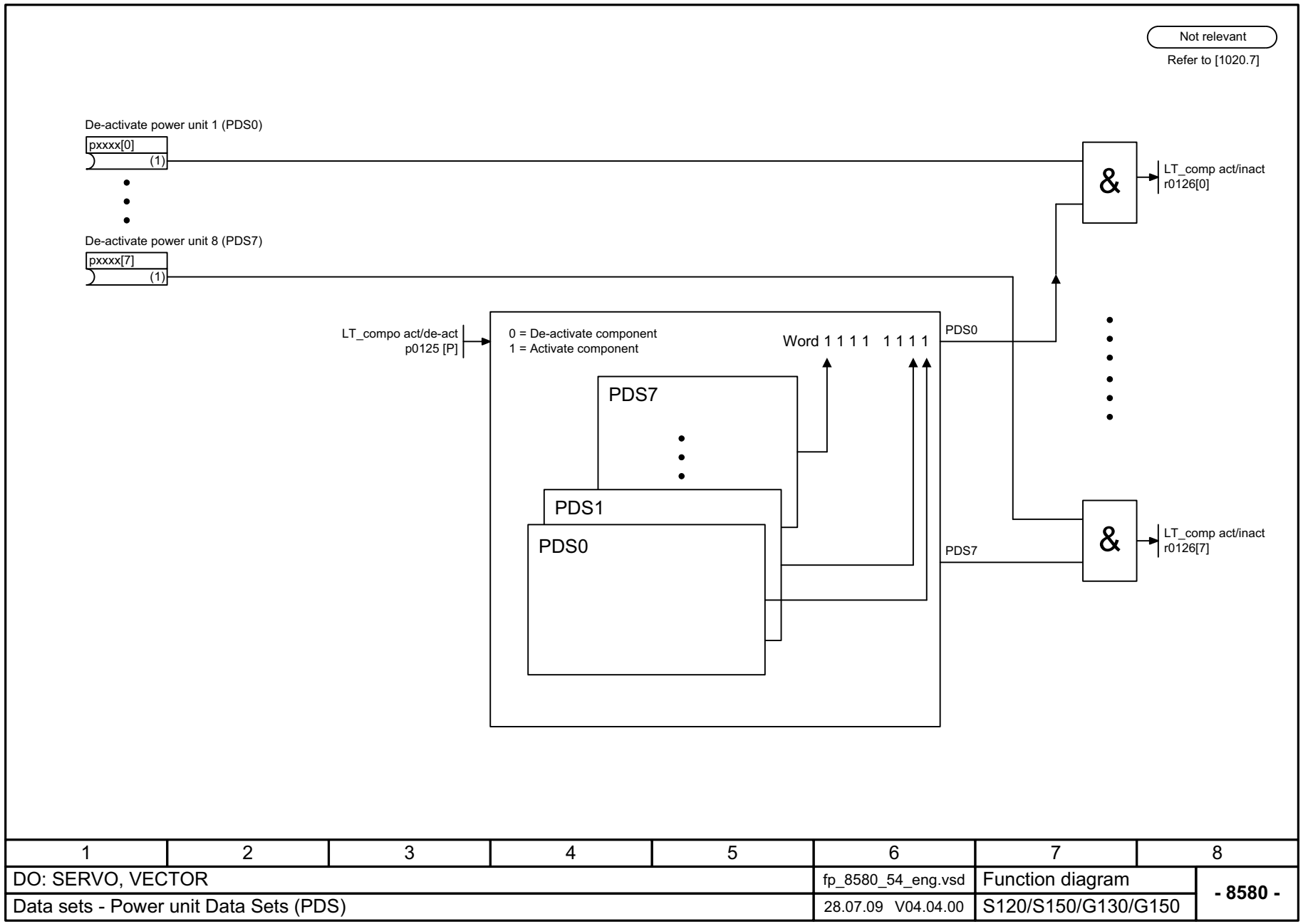


Figura 2-157 8580 – Set di dati della parte di potenza (Power unit Data Set, PDS)

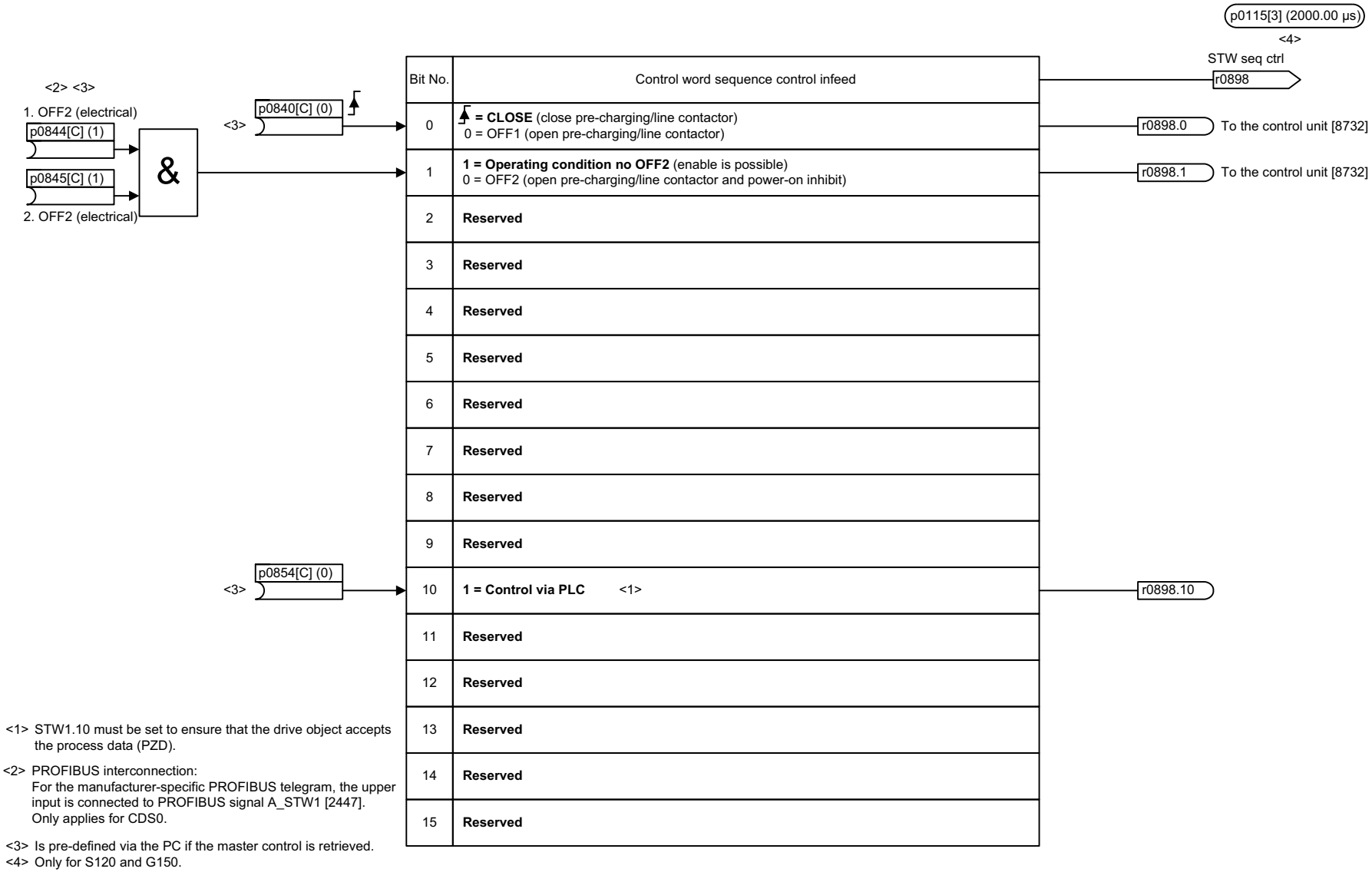
© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

2.19 Basic Infeed

Schemi logici

8720 – Parola di comando, controllo sequenziale, alimentatore	2-1127
8726 – Parola di stato, controllo sequenziale, alimentatore	2-1128
8732 – Unità di controllo	2-1129
8734 – Abilitazioni mancanti, attivazione contattore di rete	2-1130
8750 – Interfaccia con la parte di potenza Basic Infeed (segnali di controllo, valori attuali)	2-1131
8760 – Segnali e funzioni di sorveglianza (p3400.0 = 0)	2-1132

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved



Bit No.	Control word sequence control infeed
0	↑ **= CLOSE** (close pre-charging/line contactor) 0 = OFF1 (open pre-charging/line contactor)
1	**1 = Operating condition no OFF2** (enable is possible) 0 = OFF2 (open pre-charging/line contactor and power-on inhibit)
2	**Reserved**
3	**Reserved**
4	**Reserved**
5	**Reserved**
6	**Reserved**
7	**Reserved**
8	**Reserved**
9	**Reserved**
10	**1 = Control via PLC** <1>
11	**Reserved**
12	**Reserved**
13	**Reserved**
14	**Reserved**
15	**Reserved**

<1> STW1.10 must be set to ensure that the drive object accepts the process data (PZD).

<2> PROFIBUS interconnection:
For the manufacturer-specific PROFIBUS telegram, the upper input is connected to PROFIBUS signal A_STW1 [2447].
Only applies for CDS0.

<3> Is pre-defined via the PC if the master control is retrieved.
<4> Only for S120 and G150.

1	2	3	4	5	6	7	8
DO: B_INF					fp_8720_54_eng.vsd	Function diagram	- 8720 -
Basic Infeed - Control word, sequence control infeed					21.10.10 V04.04.00	S120/S150/G130/G150	

Figura 2-158 8720 – Parola di comando, controllo sequenziale, alimentatore

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

p0115[3] (2000.00 µs)
<2>
ZSW sequence ctrl

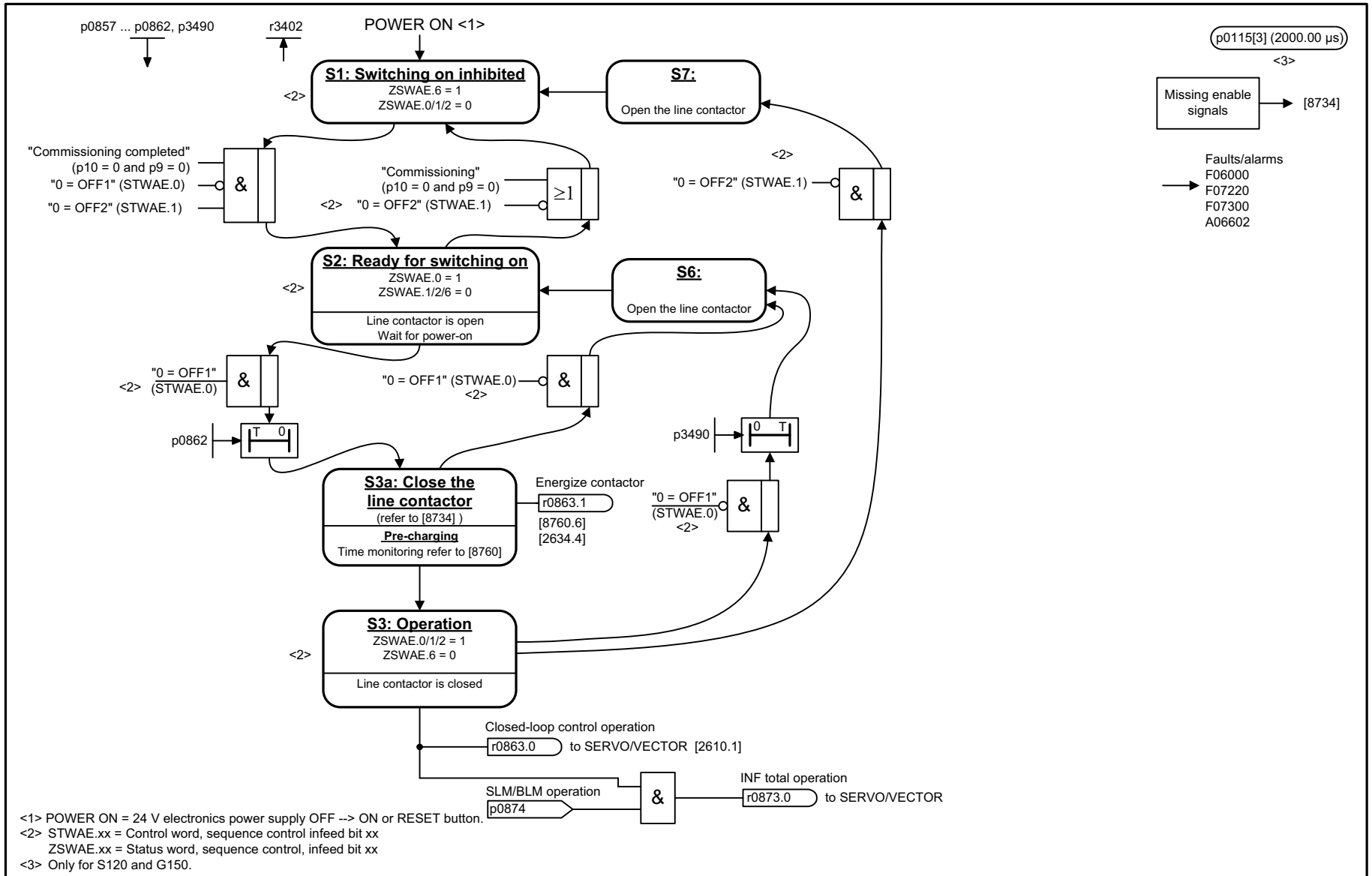
	Bit No.	Status word sequence control infeed	
			r0899
[8732] From sequence control	0	**1 = Ready for switching on**	r0899.0
[8732] From sequence control	1	**1 = Ready for operation**	r0899.1
[8732] From sequence control	2	**1 = Operation enabled**	r0899.2
	3	**Reserved**	
[8732] From sequence control	4	**1 = No OFF2 active**	r0899.4
	5	**Reserved**	
[8732] From sequence control	6	**1 = Switching on inhibited**	r0899.6
	7	**Reserved**	
	8	**Reserved**	
Bit 9 = 1 --> Ready to exchange process data	9	**1 = Control requested** <1>	r0899.9
	10	**Reserved**	
[8750] From power unit	11	**1 = Pre-charging completed**	r0899.11 [8760.5]
[8734.4] From line contactor control	12	**1 = Line contactor closed**	r0899.12
	13	**Reserved**	
	14	**Reserved**	
	15	**Reserved**	

<1> The drive object is ready to accept data.
<2> Only for S120 and G150.

1	2	3	4	5	6	7	8
DO: B_INF					fp_8726_54_eng.vsd	Function diagram	- 8726 -
Basic Infeed - Status word, sequence control infeed					21.10.10 V04.04.00	S120/S150/G130/G150	

Figura 2-159 8726 – Parola di stato, controllo sequenziale, alimentatore

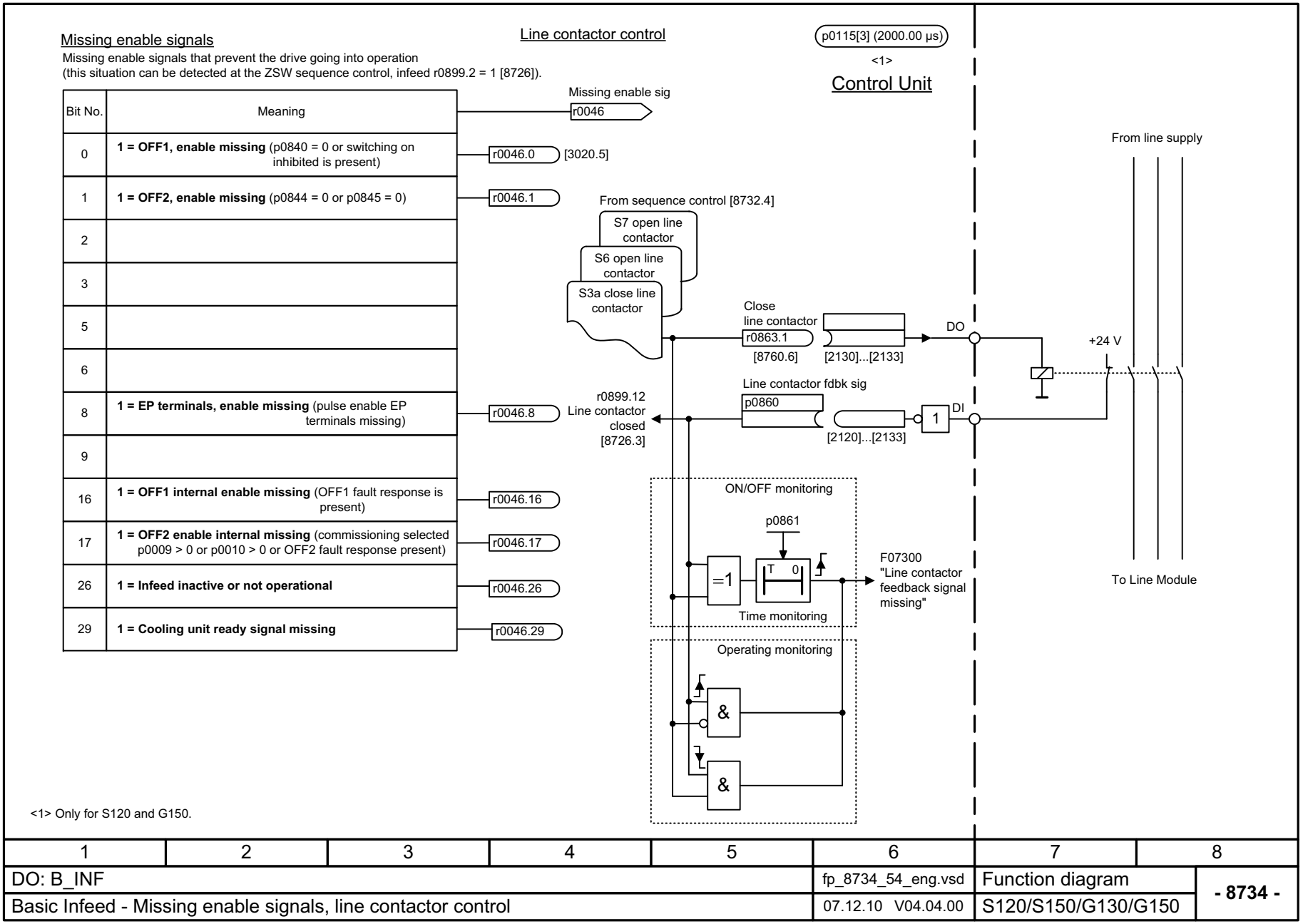
© Siemens AG 2011 All Rights Reserved



1	2	3	4	5	6	7	8
DO: B_INF					fp_8732_54_eng.vsd	Function diagram	- 8732 -
Basic Infeed - Sequence control					21.10.10 V04.04.00	S120/S150/G130/G150	

Figura 2-160 8732 – Unità di controllo

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved



1	2	3	4	5	6	7	8
DO: B_INF					fp_8734_54_eng.vsd	Function diagram	- 8734 -
Basic Infeed - Missing enable signals, line contactor control					07.12.10 V04.04.00	S120/S150/G130/G150	

Figura 2-161 8734 – Abilitazioni mancanti, attivazione contattore di rete

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

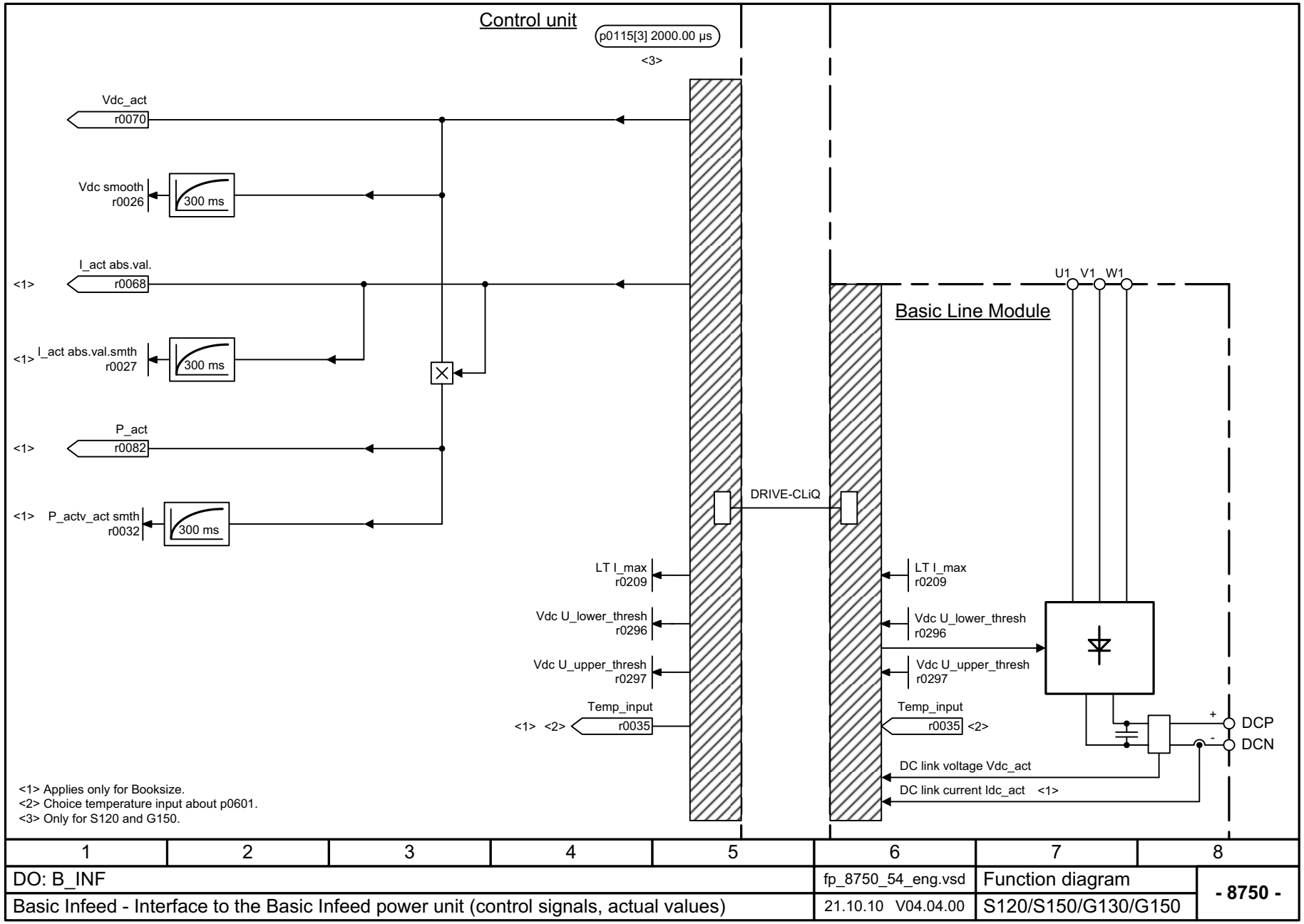
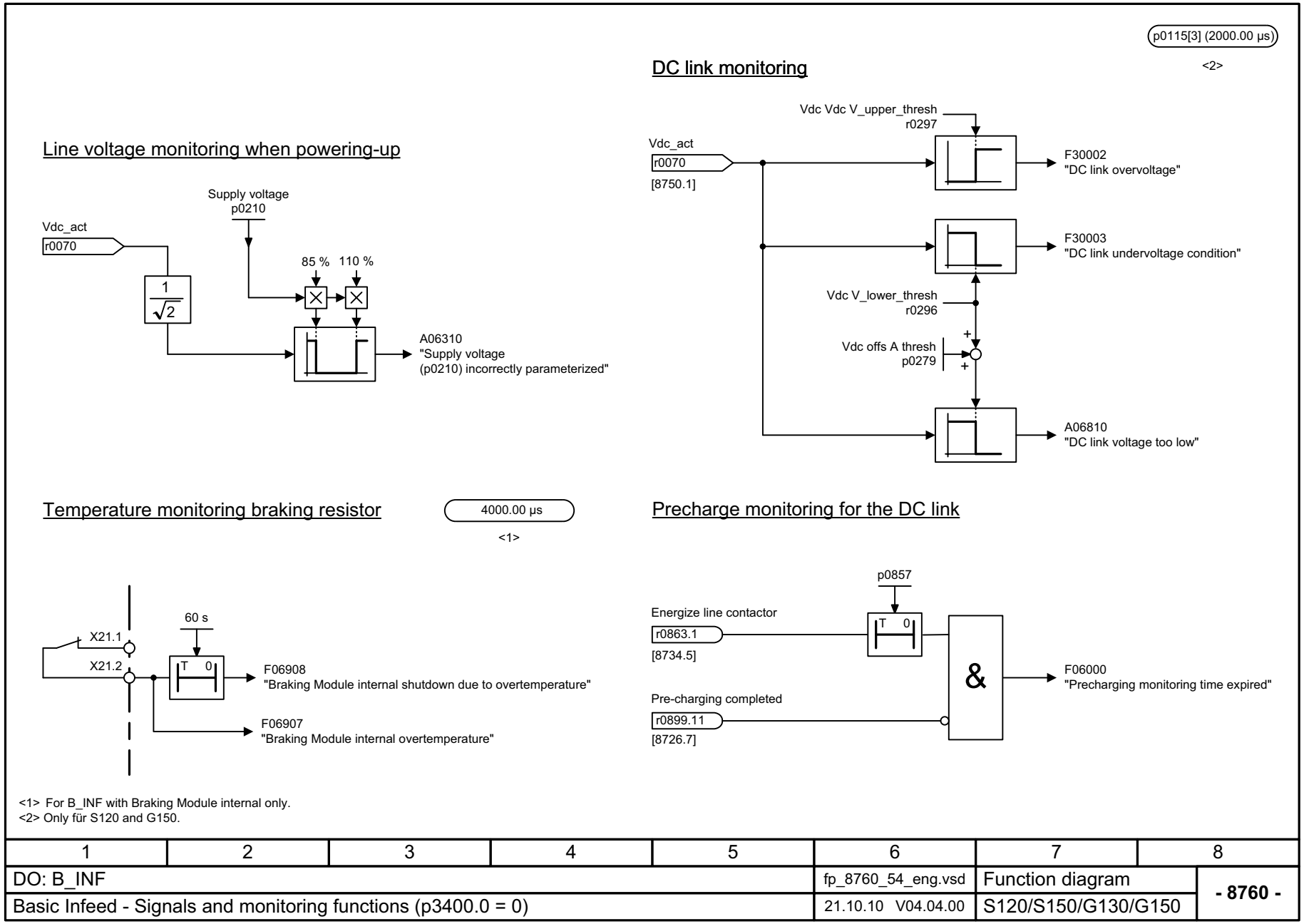


Figura 2-162 8750 – Interfaccia con la parte di potenza Basic Infeed (segnali di controllo, valori attuali)

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved



<1> For B_INF with Braking Module internal only.
<2> Only für S120 and G150.

1	2	3	4	5	6	7	8
DO: B_INF					fp_8760_54_eng.vsd	Function diagram	- 8760 -
Basic Infeed - Signals and monitoring functions (p3400.0 = 0)					21.10.10 V04.04.00	S120/S150/G130/G150	

Figura 2-163 8760 – Segnali e funzioni di sorveglianza (p3400.0 = 0)

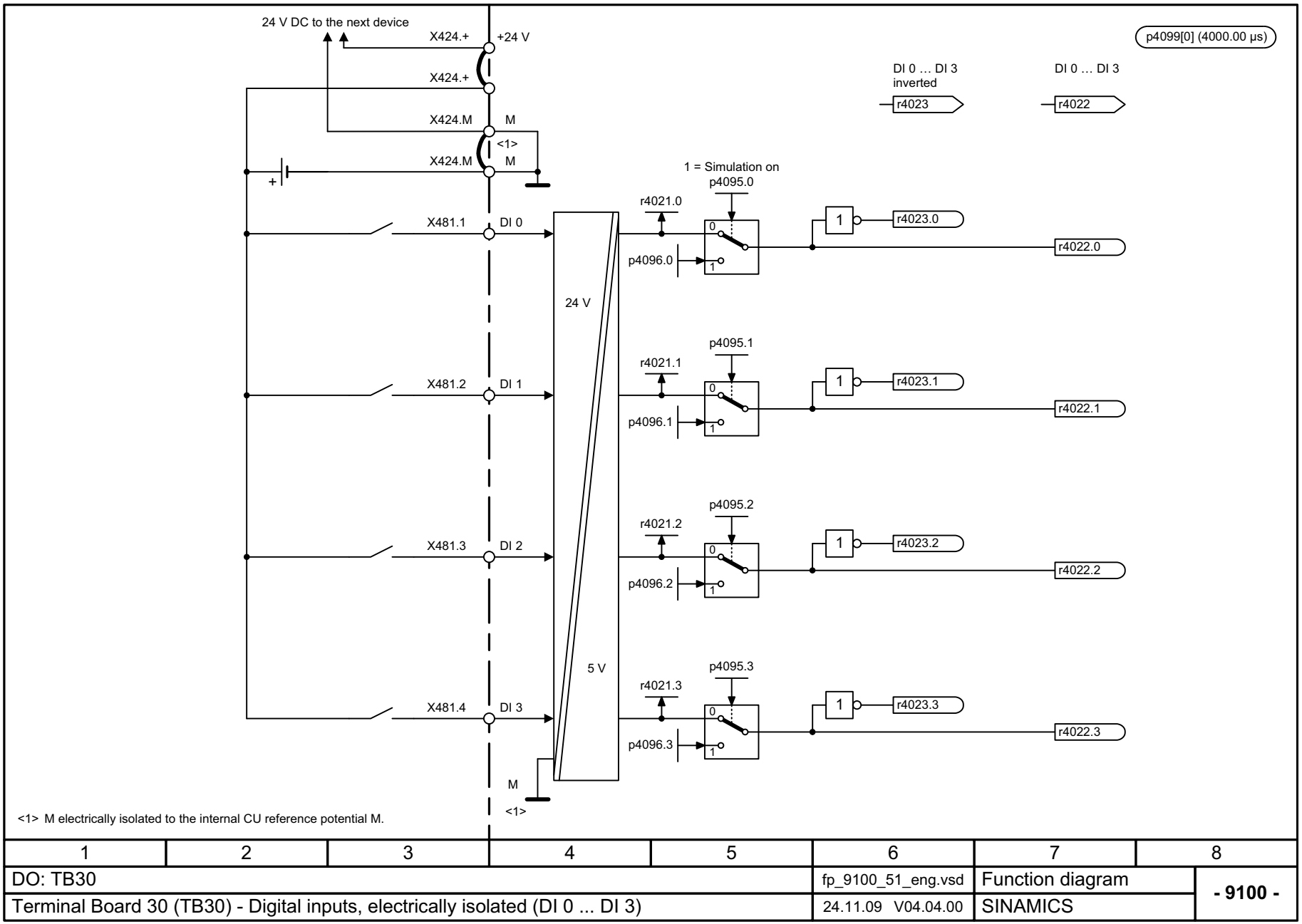
© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

2.20 Terminal Board 30 (TB30)

Schemi logici

9100 – Ingressi digitali con separazione del potenziale (DI 0 ... DI 3)	2-1134
9102 – Uscite digitali con separazione del potenziale (DO 0 ... DO 3)	2-1135
9104 – Ingressi analogici (AI 0 ... AI 1)	2-1136
9106 – Uscite analogiche (AO 0 ... AO 1)	2-1137

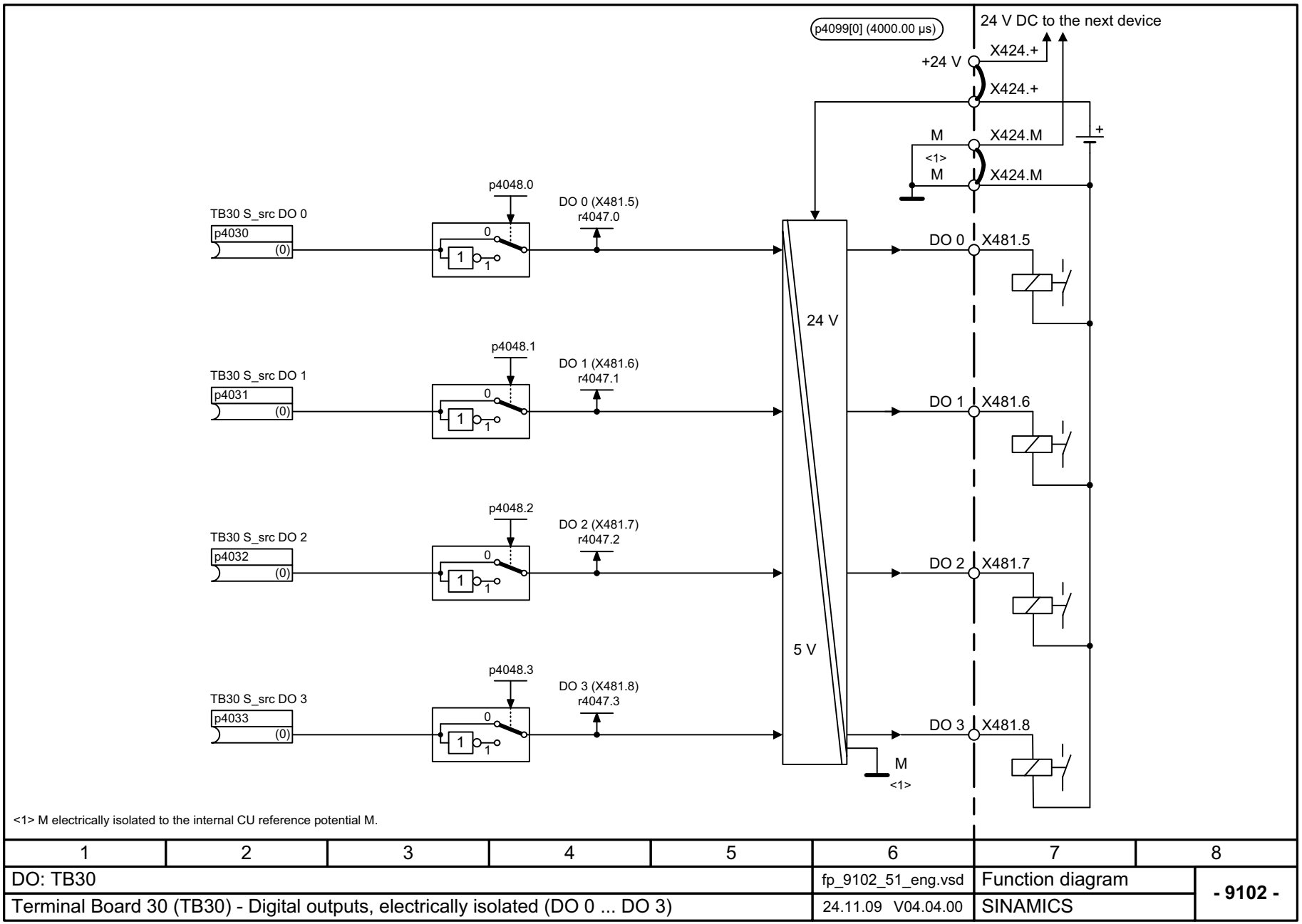
© Siemens AG 2011 All Rights Reserved



1	2	3	4	5	6	7	8
DO: TB30					fp_9100_51_eng.vsd	Function diagram	- 9100 -
Terminal Board 30 (TB30) - Digital inputs, electrically isolated (DI 0 ... DI 3)					24.11.09 V04.04.00	SINAMICS	

Figura 2-164 9100 – Ingressi digitali con separazione del potenziale (DI 0 ... DI 3)

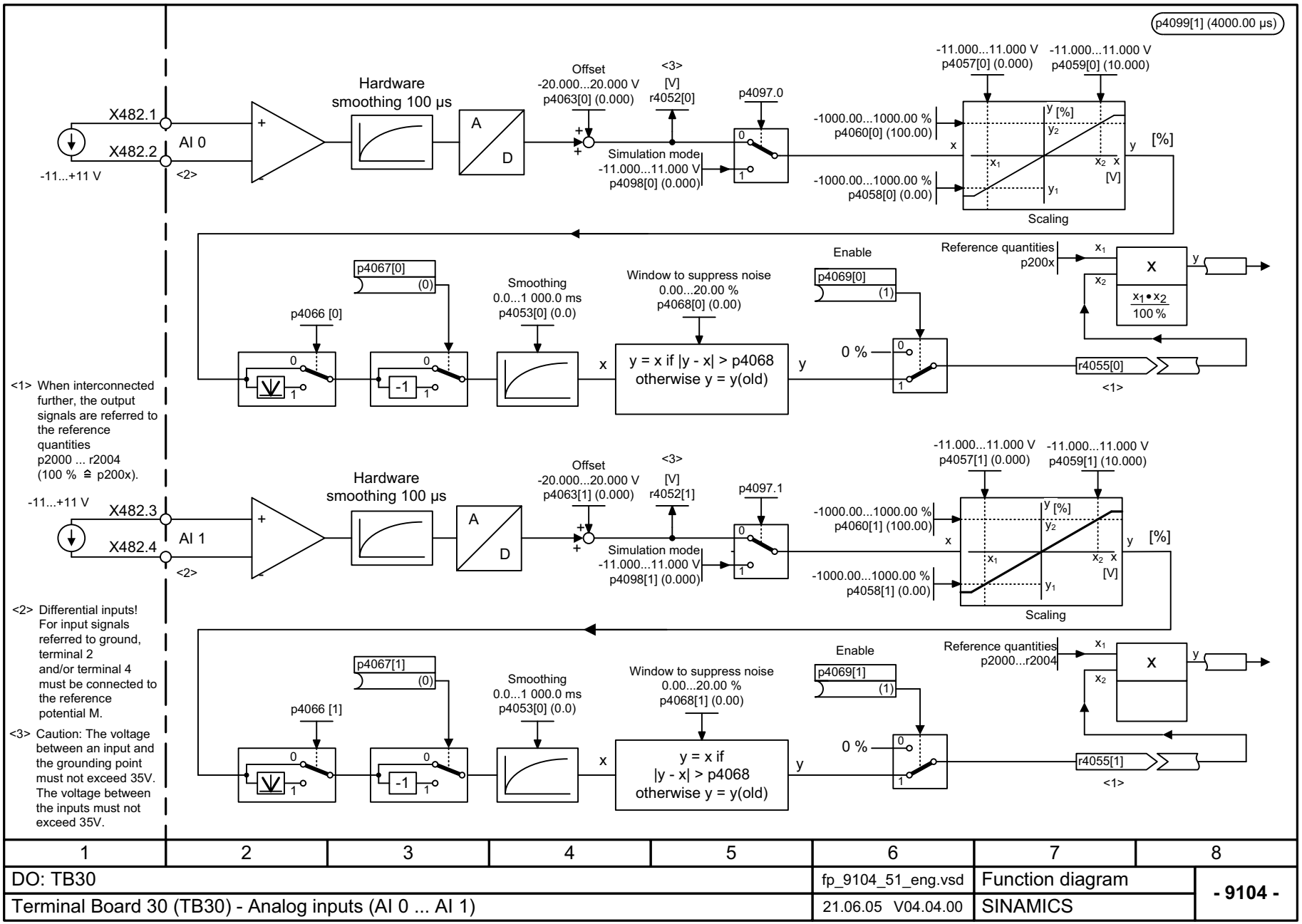
© Siemens AG 2011 All Rights Reserved



1	2	3	4	5	6	7	8
DO: TB30					fp_9102_51_eng.vsd	Function diagram	- 9102 -
Terminal Board 30 (TB30) - Digital outputs, electrically isolated (DO 0 ... DO 3)					24.11.09 V04.04.00	SINAMICS	

Figura 2-165 9102 – Uscite digitali con separazione del potenziale (DO 0 ... DO 3)

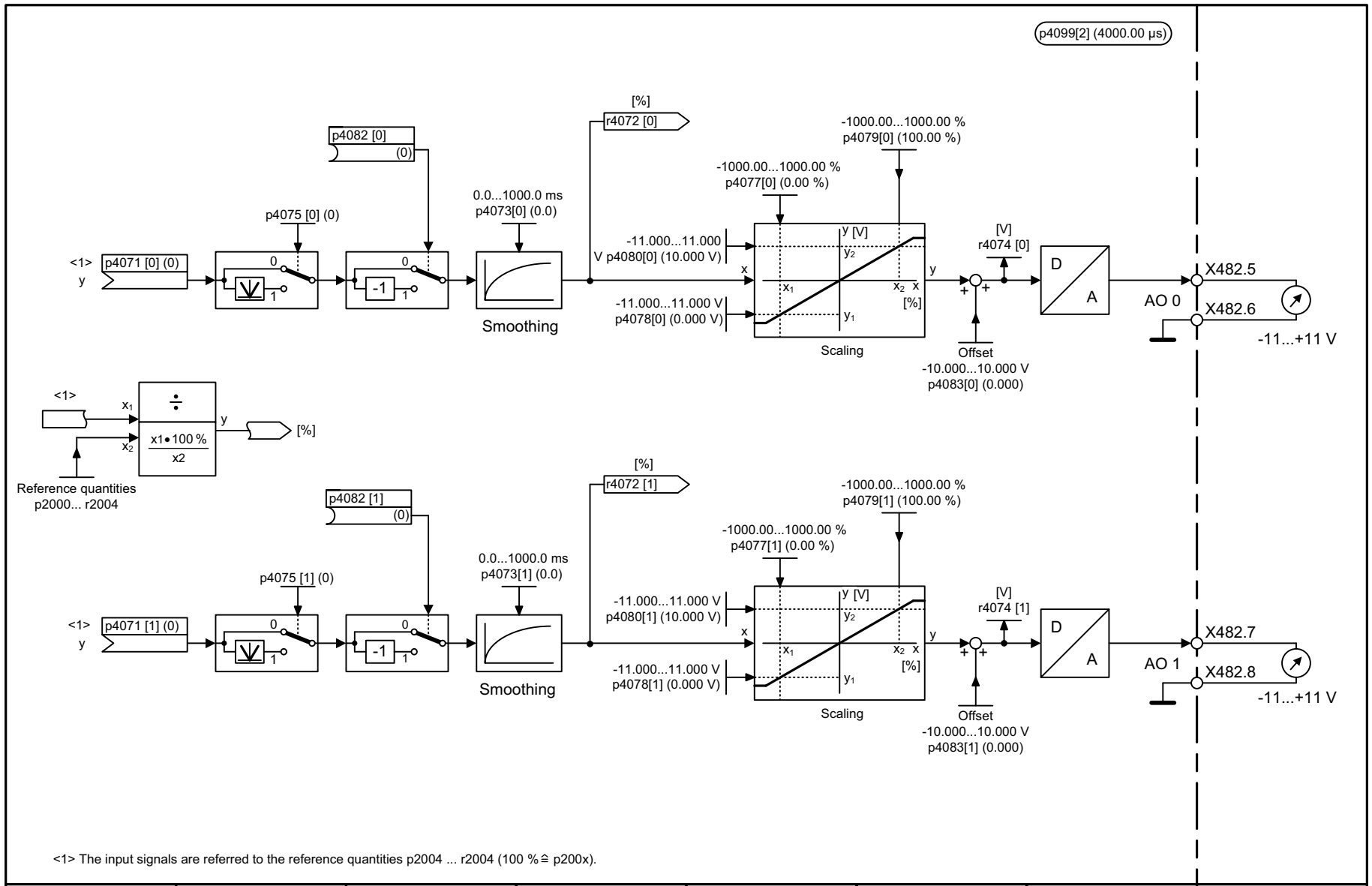
© Siemens AG 2011 All Rights Reserved



1	2	3	4	5	6	7	8
DO: TB30					fp_9104_51_eng.vsd	Function diagram	- 9104 -
Terminal Board 30 (TB30) - Analog inputs (AI 0 ... AI 1)					21.06.05 V04.04.00	SINAMICS	

Figura 2-166 9104 – Ingressi analogici (AI 0 ... AI 1)

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved



<1> The input signals are referred to the reference quantities p2004 ... r2004 (100 % ≙ p200x).

1	2	3	4	5	6	7	8
DO: TB30					fp_9106_51_eng.vsd	Function diagram	- 9106 -
Terminal Board 30 (TB30) - Analog outputs (AO 0 ... AO 1)					25.10.05 V04.04.00	SINAMICS	

Figura 2-167 9106 – Uscite analogiche (AO 0 ... AO 1)

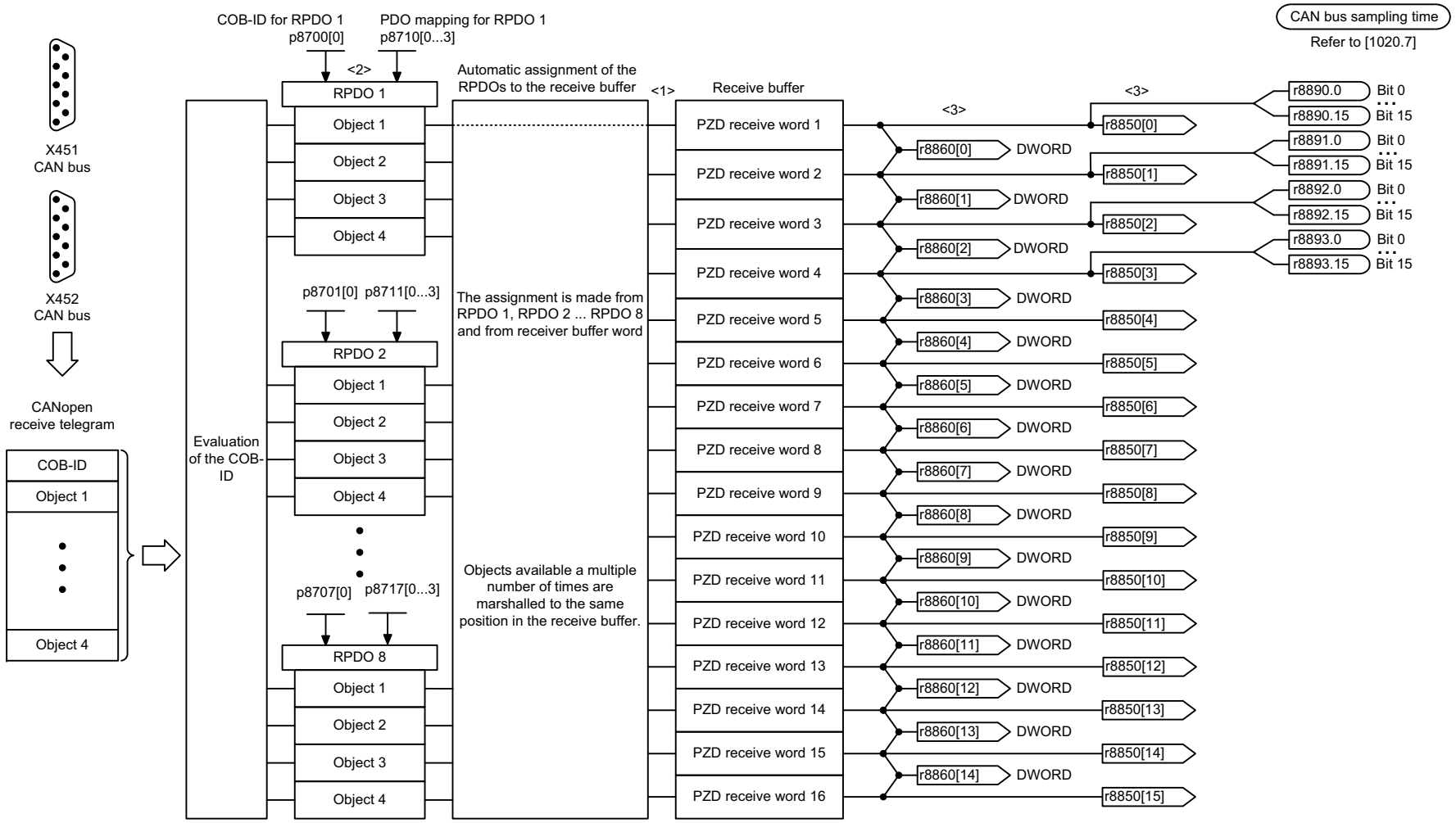
© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

2.21 Communication Board CAN10 (CBC10)

Schemi logici

9204 – Telegramma di ricezione PDO Mapping libero (p8744 = 2)	2-1139
9206 – Telegramma di ricezione Predefined Connection Set (p8744 = 1)	2-1140
9208 – Telegramma di invio PDO Mapping libero (p8744 = 2)	2-1141
9210 – Telegramma di invio Predefined Connection Set (p8744 = 1)	2-1142
9220 – Parola di comando CANopen	2-1143
9226 – Parola di stato CANopen	2-1144

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved



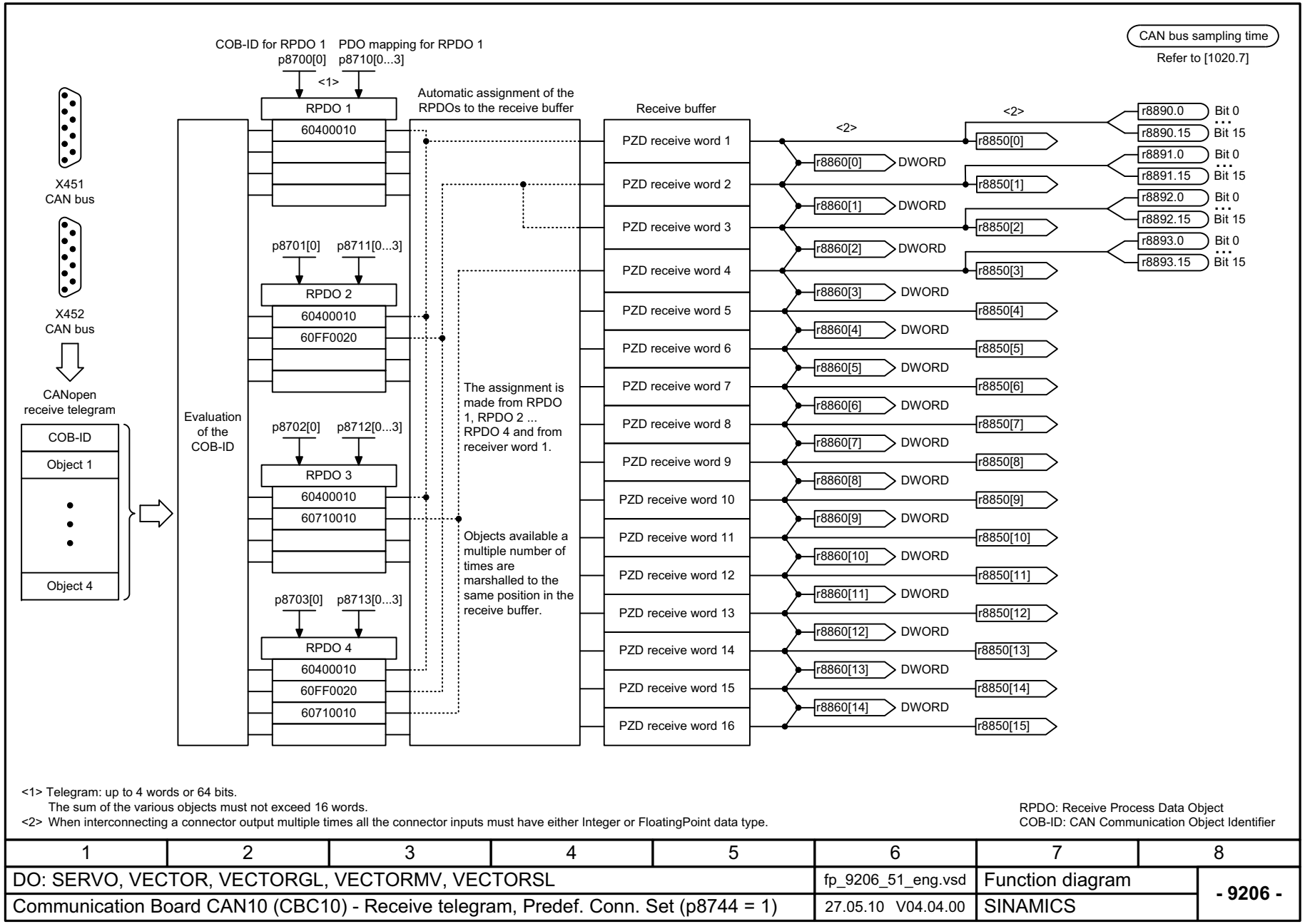
<1> To use automatic BICO interconnection (p8790 = 1), one of the receive words 1-4 must be used as control word 1 (STW1).
<2> Telegram: up to 4 words or 64 bits.
The sum of the various objects must not exceed 16 words.
<3> When interconnecting a connector output multiple times all the connector inputs must have either Integer or FloatingPoint data type.

RPDO: Receive Process Data Object
COB-ID: CAN Communication Object Identifier

1	2	3	4	5	6	7	8
DO: SERVO, VECTOR, VECTORGL, VECTORMV, VECTORSL					fp_9204_51_eng.vsd	Function diagram	- 9204 -
Communication Board CAN10 (CBC10) - Receive telegram, free PDO mapping (p8744 = 2)					27.05.10 V04.04.00	SINAMICS	

Figura 2-168 9204 – Telegramma di ricezione PDO Mapping libero (p8744 = 2)

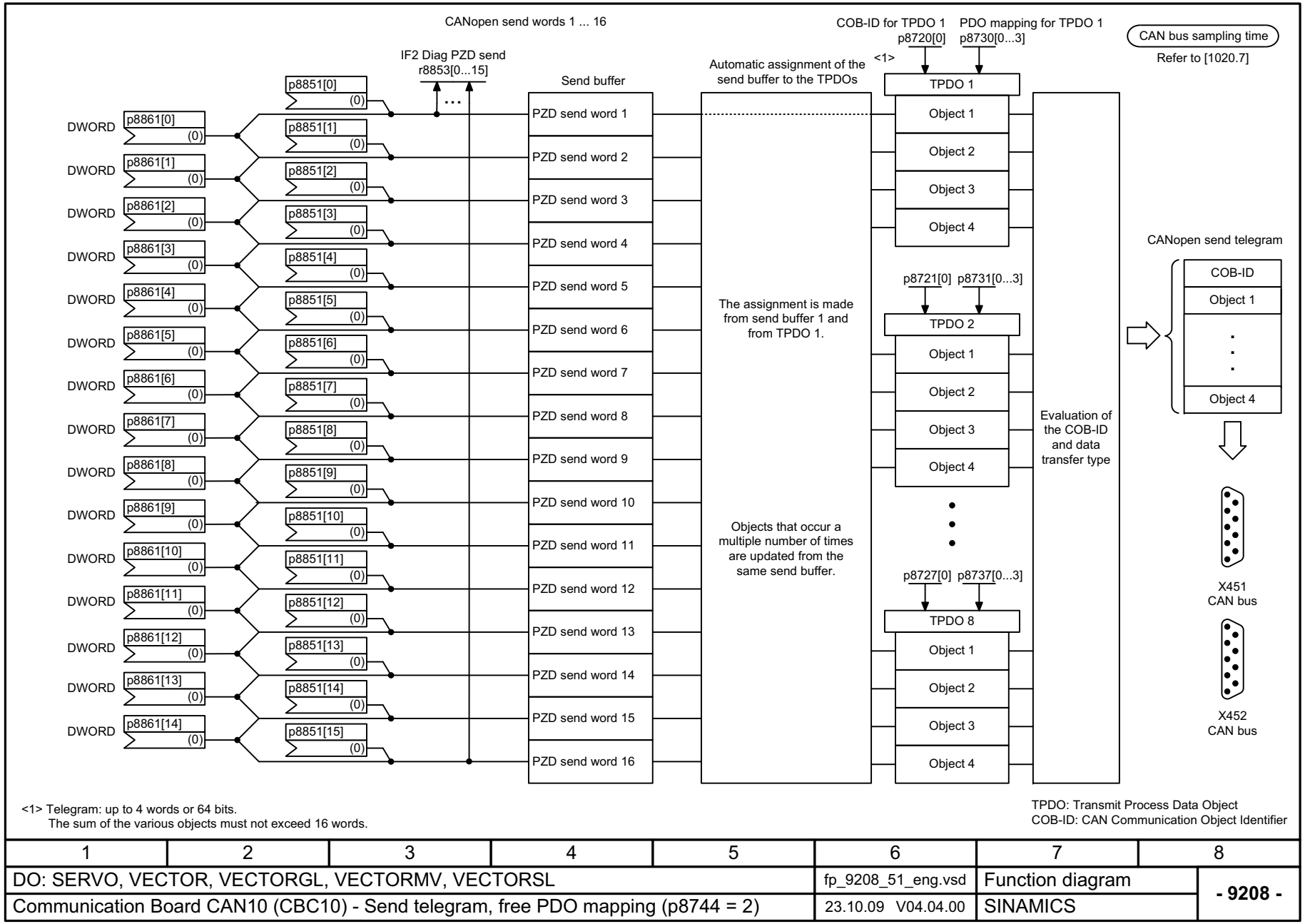
© Siemens AG 2011 All Rights Reserved



1	2	3	4	5	6	7	8
DO: SERVO, VECTOR, VECTORGL, VECTORMV, VECTORSL					fp_9206_51_eng.vsd	Function diagram	- 9206 -
Communication Board CAN10 (CBC10) - Receive telegram, Predef. Conn. Set (p8744 = 1)					27.05.10 V04.04.00	SINAMICS	

Figura 2-169 9206 – Telegramma di ricezione Predefined Connection Set (p8744 = 1)

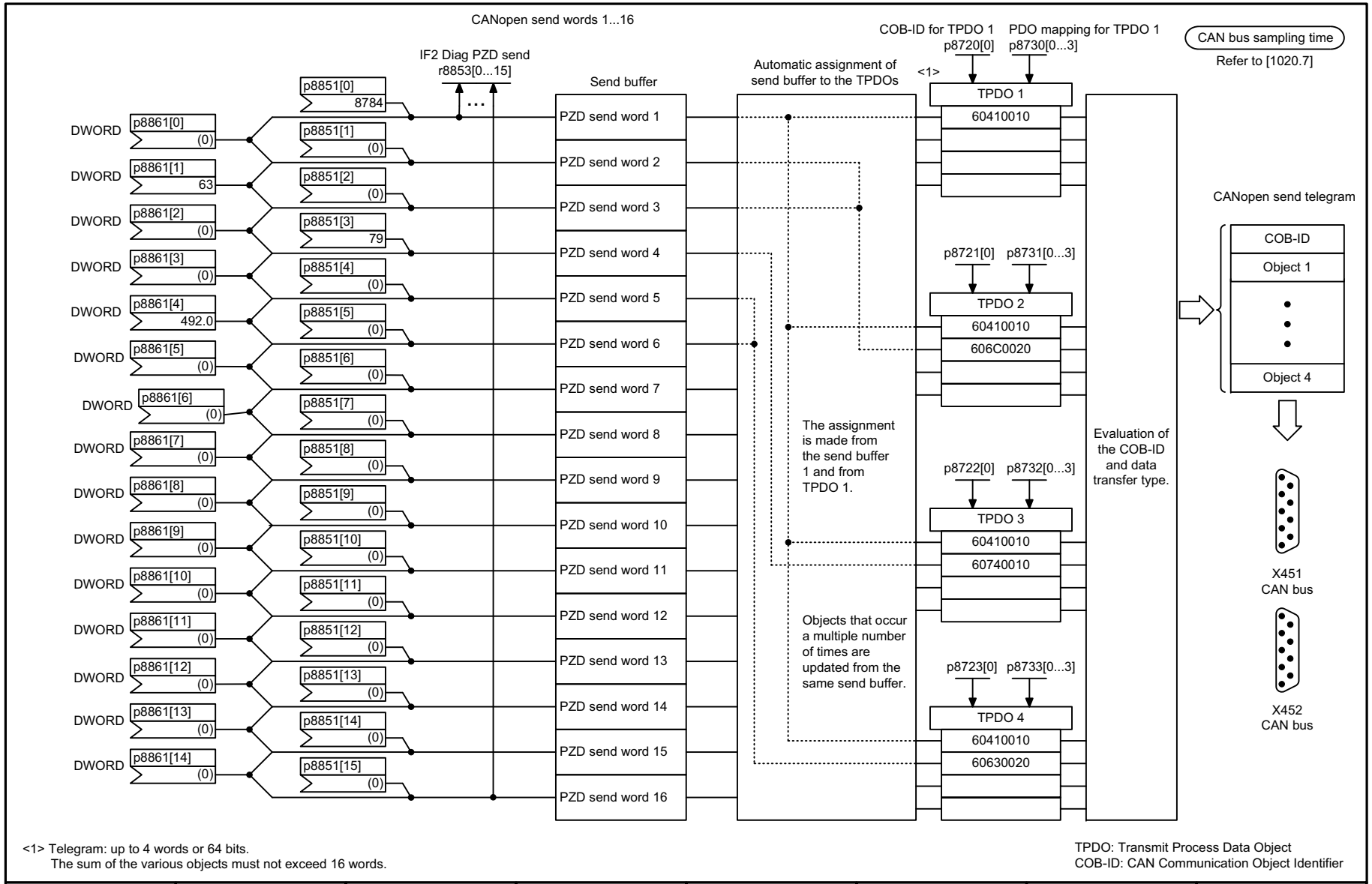
© Siemens AG 2011 All Rights Reserved



1	2	3	4	5	6	7	8
DO: SERVO, VECTOR, VECTORGL, VECTORMV, VECTORSL					fp_9208_51_eng.vsd	Function diagram	- 9208 -
Communication Board CAN10 (CBC10) - Send telegram, free PDO mapping (p8744 = 2)					23.10.09 V04.04.00	SINAMICS	

Figura 2-170 9208 – Telegramma di invio PDO Mapping libero (p8744 = 2)

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved



1	2	3	4	5	6	7	8
DO: SERVO, VECTOR, VECTORGL, VECTORMV. VECTORSL					fp_9210_51_eng.vsd	Function diagram	- 9210 -
Communication Board CAN10 (CBC10) - Send telegram, Predef. Connection Set (p8744 = 1)					23.10.09 V04.04.00	SINAMICS	

Figura 2-171 9210 – Telegramma di invio Predefined Connection Set (p8744 = 1)

© Siemens AG 2011 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] = r8890.0	[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] = r8890.1	[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] = r8890.2	[2501.3]	[2610]	-
STW1.3	**1 = Enable operation** (pulses can be enabled) 0 = Inhibit operation (cancel pulses)	p0852[0] = r8890.3	[2501.3]	[2610]	-
STW1.4	**Reserved**	-	-	-	-
STW1.5	**Reserved**	-	-	-	-
STW1.6	**Reserved**	-	-	-	-
STW1.7	↑ **= Acknowledge fault**	p2103[0] = r8890.7	[2546.1]	[8060]	-
STW1.8	**Reserved**	-	-	-	-
STW1.9	**Reserved**	-	-	-	-
STW1.10	**Reserved**	-			-
STW1.11	**Can be freely connected**	pxxxx[y] = r8890.11			-
STW1.12	**Can be freely connected**	pxxxx[y] = r8890.12	-	-	-
STW1.13	**Can be freely connected**	pxxxx[y] = r8890.13	-	-	-
STW1.14	**Can be freely connected**	pxxxx[y] = r8890.14	-	-	-
STW1.15	**Can be freely connected**	pxxxx[y] = r8890.15	-	-	-

<1> Depending on the position of the CANopen control word in p8750, the number of the binector to be connected changes.

1	2	3	4	5	6	7	8
DO: SERVO, VECTOR, VECTORGL, VECTORMV,VECTORSL					fp_9220_51_eng.vsd	Function diagram	- 9220 -
Communication Board CAN10 (CBC10) - Control word, CANopen					04.11.09 V04.04.00	SINAMICS	

Figura 2-172 9220 – Parola di comando CANopen

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

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**
From speed signals [8011.8] (r2197.7)	10	**1 = Target reached <1>**
From status word speed controller [2522]	11	**1 = Torque limit reached**
From status word monitoring 3 [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 [8010.5].

1	2	3	4	5	6	7	8
DO: SERVO, VECTOR, VECTORGL, VECTORMV, VECTORSL					fp_9226_51_eng.vsd	Function diagram	- 9226 -
Communication Board CAN10 (CBC10) - Status word, CANopen					04.11.09 V04.04.00	SINAMICS	

Figura 2-173 9226 – Parola di stato CANopen

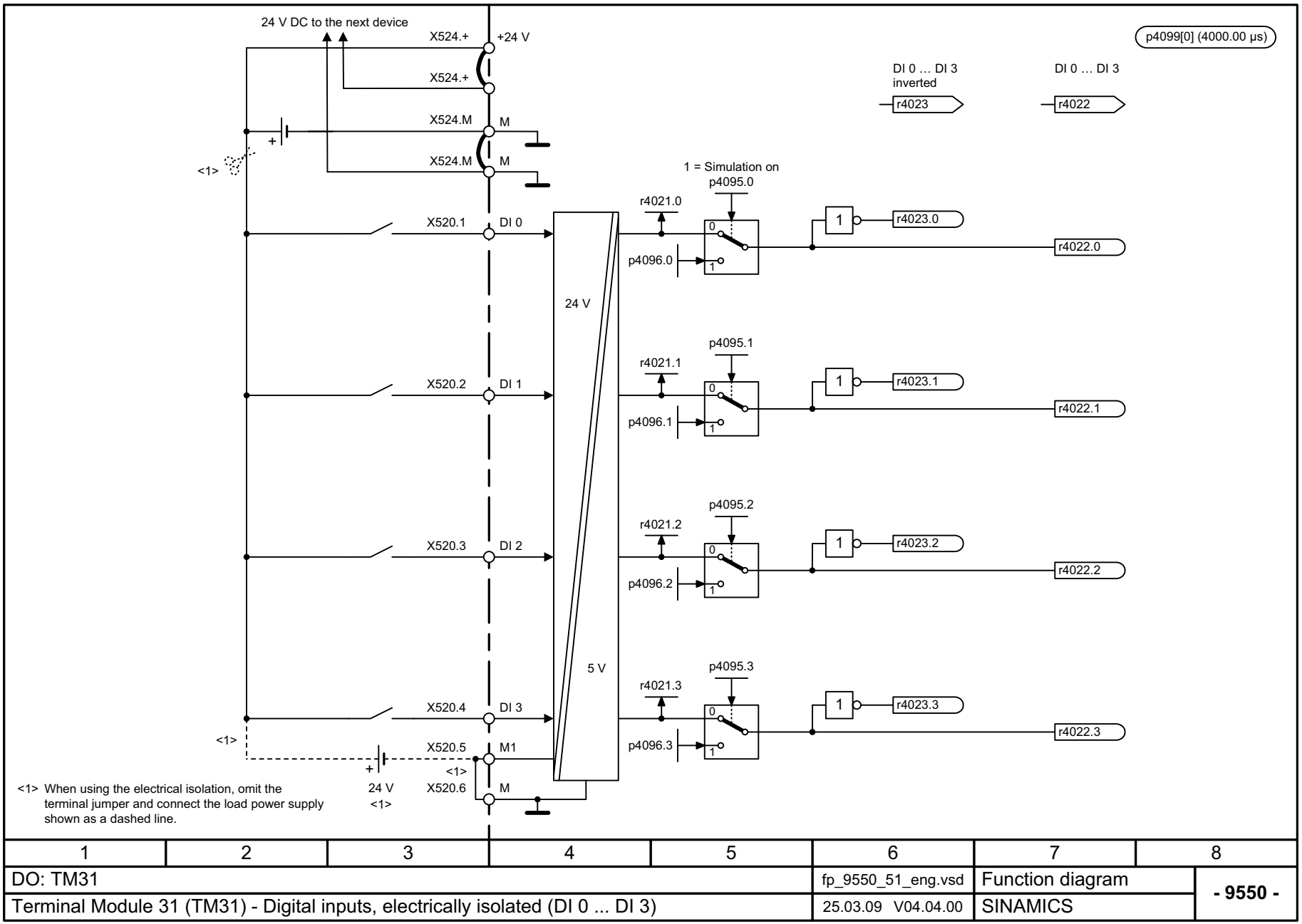
© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

2.22 Terminal Module 31 (TM31)

Schemi logici

9550 – Ingressi digitali con separazione del potenziale (DI 0 ... DI 3)	2-1146
9552 – Ingressi digitali con separazione del potenziale (DI 4 ... DI 7)	2-1147
9556 – Uscite relè digitali con separazione del potenziale (DO 0 ... DO 1)	2-1148
9560 – Ingressi e uscite digitali bidirezionali (DI/DO 8 ... DI/DO 9)	2-1149
9562 – Ingressi e uscite digitali bidirezionali (DI/DO 10 ... DI/DO 11)	2-1150
9566 – Ingresso analogico 0 (AI 0)	2-1151
9568 – Ingresso analogico 1 (AI 1)	2-1152
9572 – Uscite analogiche (AO 0 ... AO 1)	2-1153
9576 – Analisi della temperatura KTY/PTC	2-1154
9577 – Sorveglianza dei sensori KTY/PTC	2-1155

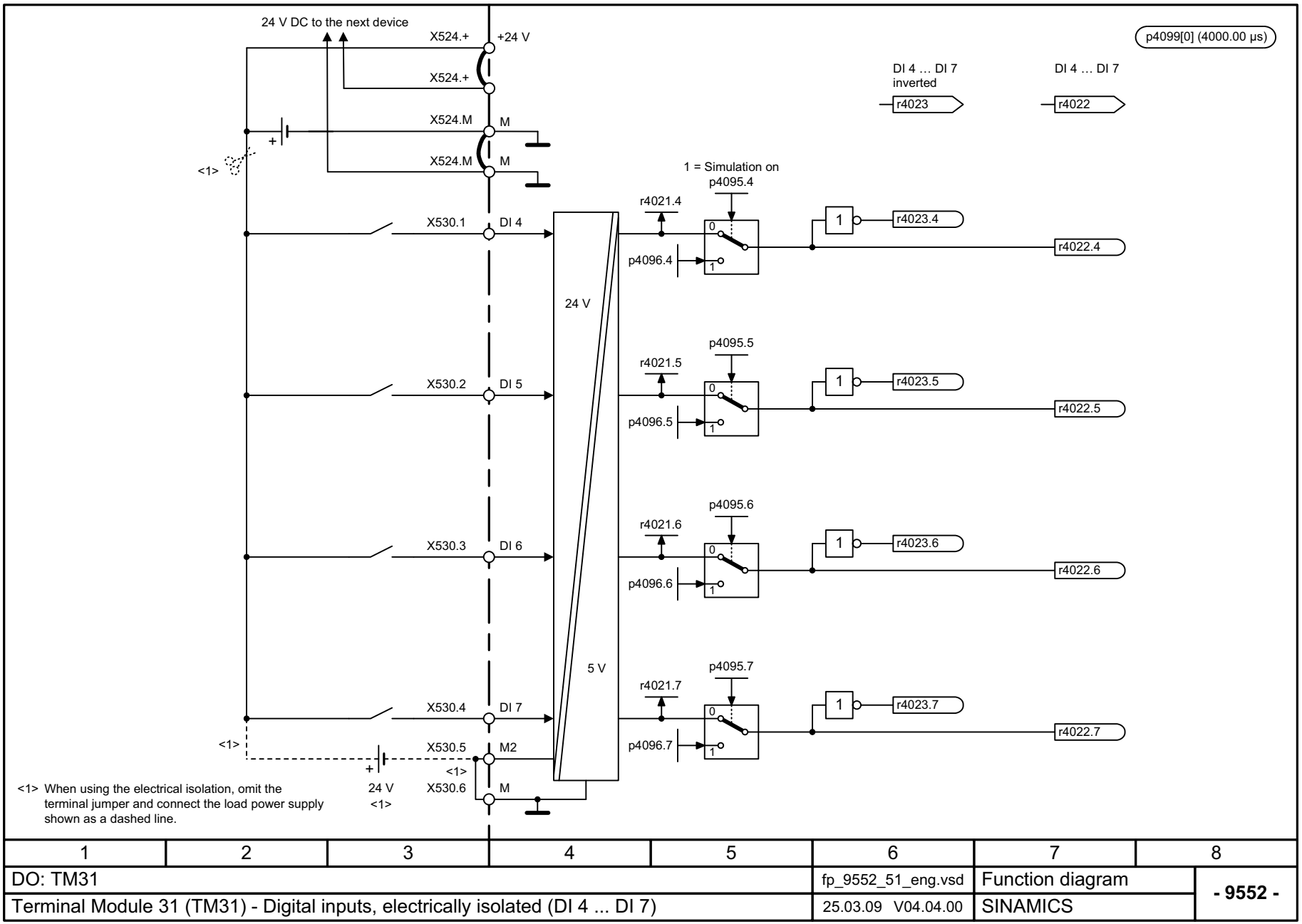
© Siemens AG 2011 All Rights Reserved



1	2	3	4	5	6	7	8
DO: TM31					fp_9550_51_eng.vsd	Function diagram	- 9550 -
Terminal Module 31 (TM31) - Digital inputs, electrically isolated (DI 0 ... DI 3)					25.03.09 V04.04.00	SINAMICS	

Figura 2-174 9550 – Ingressi digitali con separazione del potenziale (DI 0 ... DI 3)

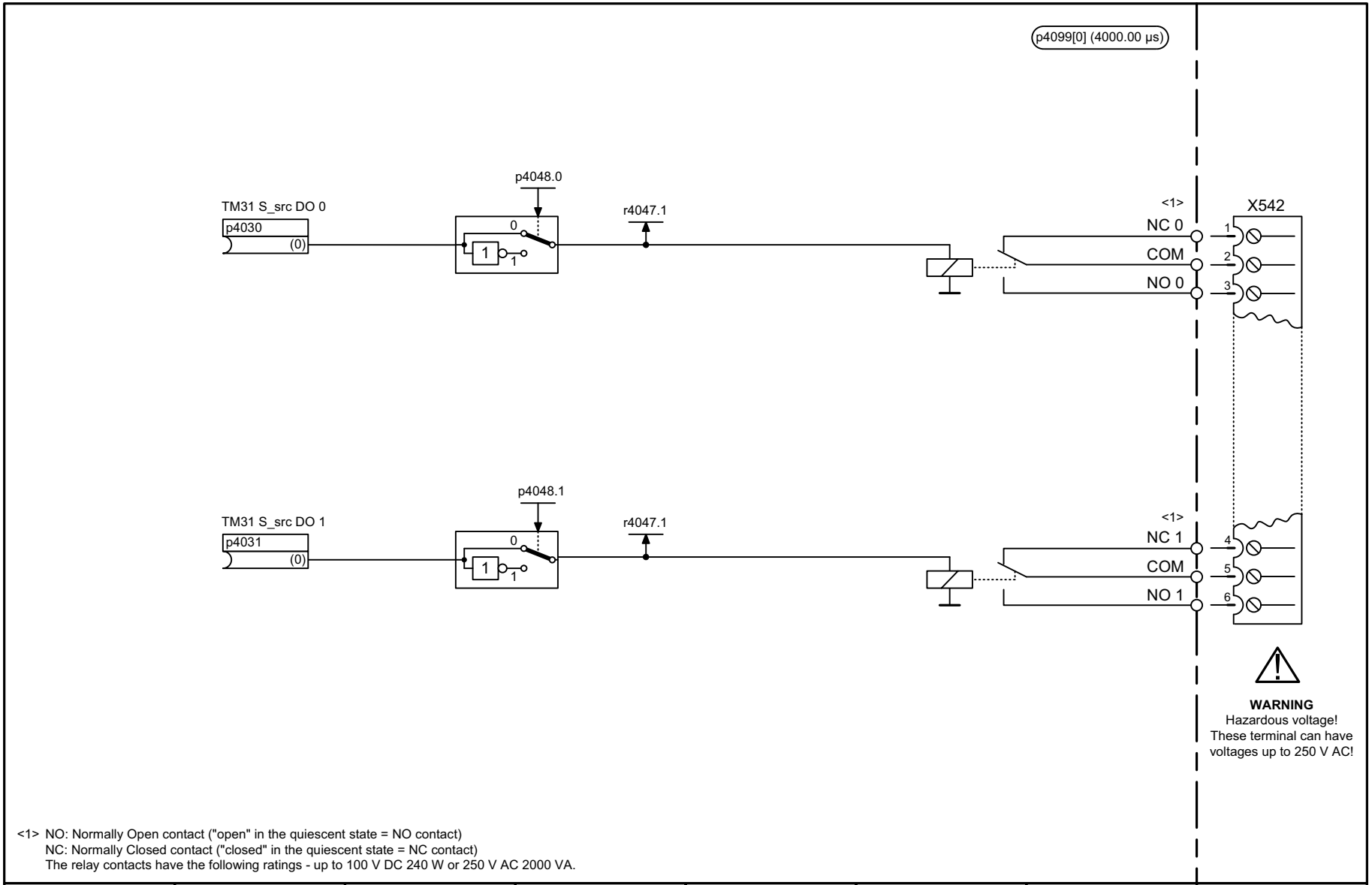
© Siemens AG 2011 All Rights Reserved



1	2	3	4	5	6	7	8
DO: TM31					fp_9552_51_eng.vsd	Function diagram	- 9552 -
Terminal Module 31 (TM31) - Digital inputs, electrically isolated (DI 4 ... DI 7)					25.03.09 V04.04.00	SINAMICS	

Figura 2-175 9552 – Ingressi digitali con separazione del potenziale (DI 4 ... DI 7)

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

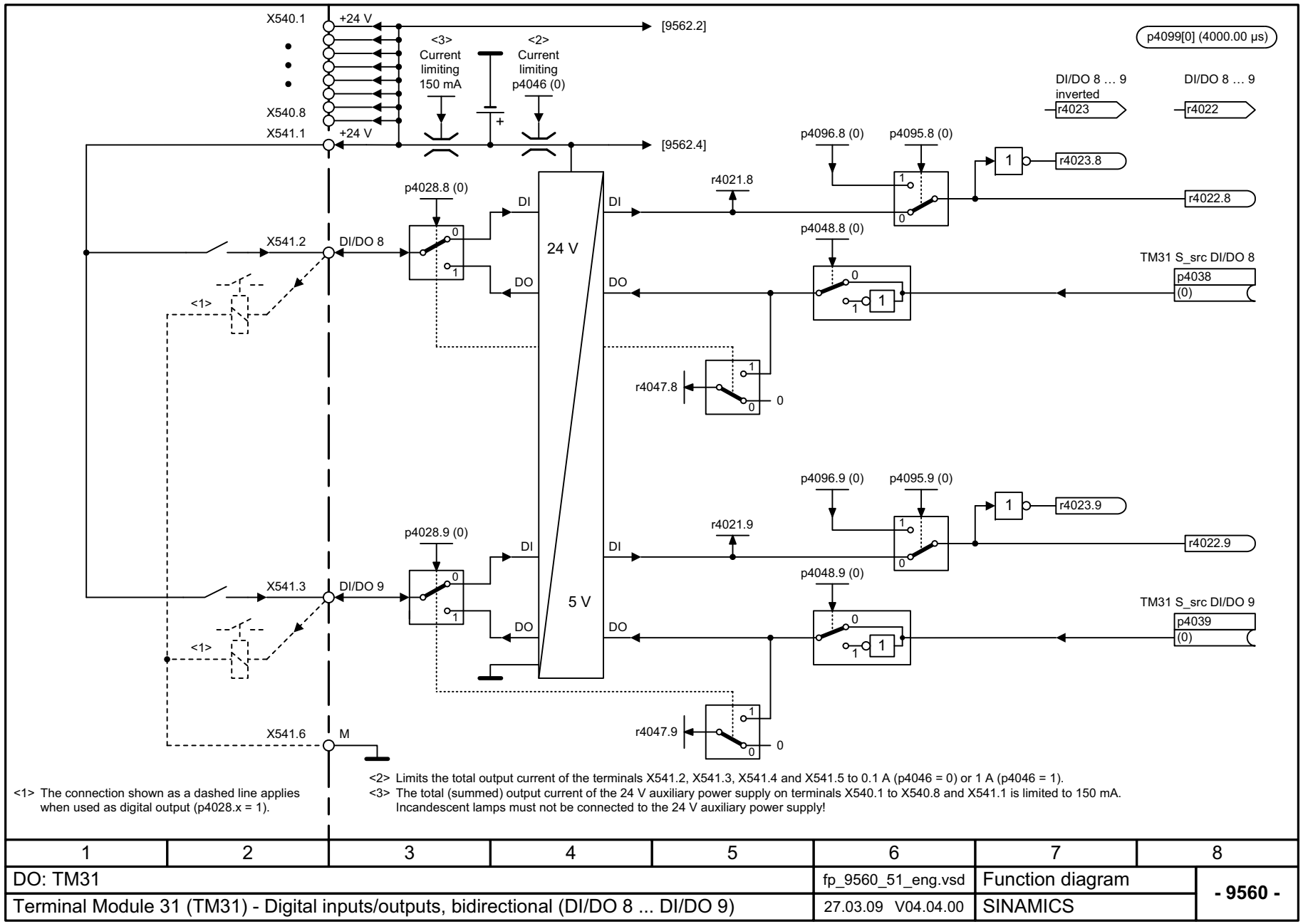


<1> NO: Normally Open contact ("open" in the quiescent state = NO contact)
NC: Normally Closed contact ("closed" in the quiescent state = NC contact)
The relay contacts have the following ratings - up to 100 V DC 240 W or 250 V AC 2000 VA.

1	2	3	4	5	6	7	8
DO: TM31					fp_9556_51_eng.vsd	Function diagram	- 9556 -
Terminal Module 31 (TM31) - Digital relay outputs, electrically isolated (DO 0 ... DO 1)					30.07.07 V04.04.00	SINAMICS	

Figura 2-176 9556 – Uscite relè digitali con separazione del potenziale (DO 0 ... DO 1)

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved



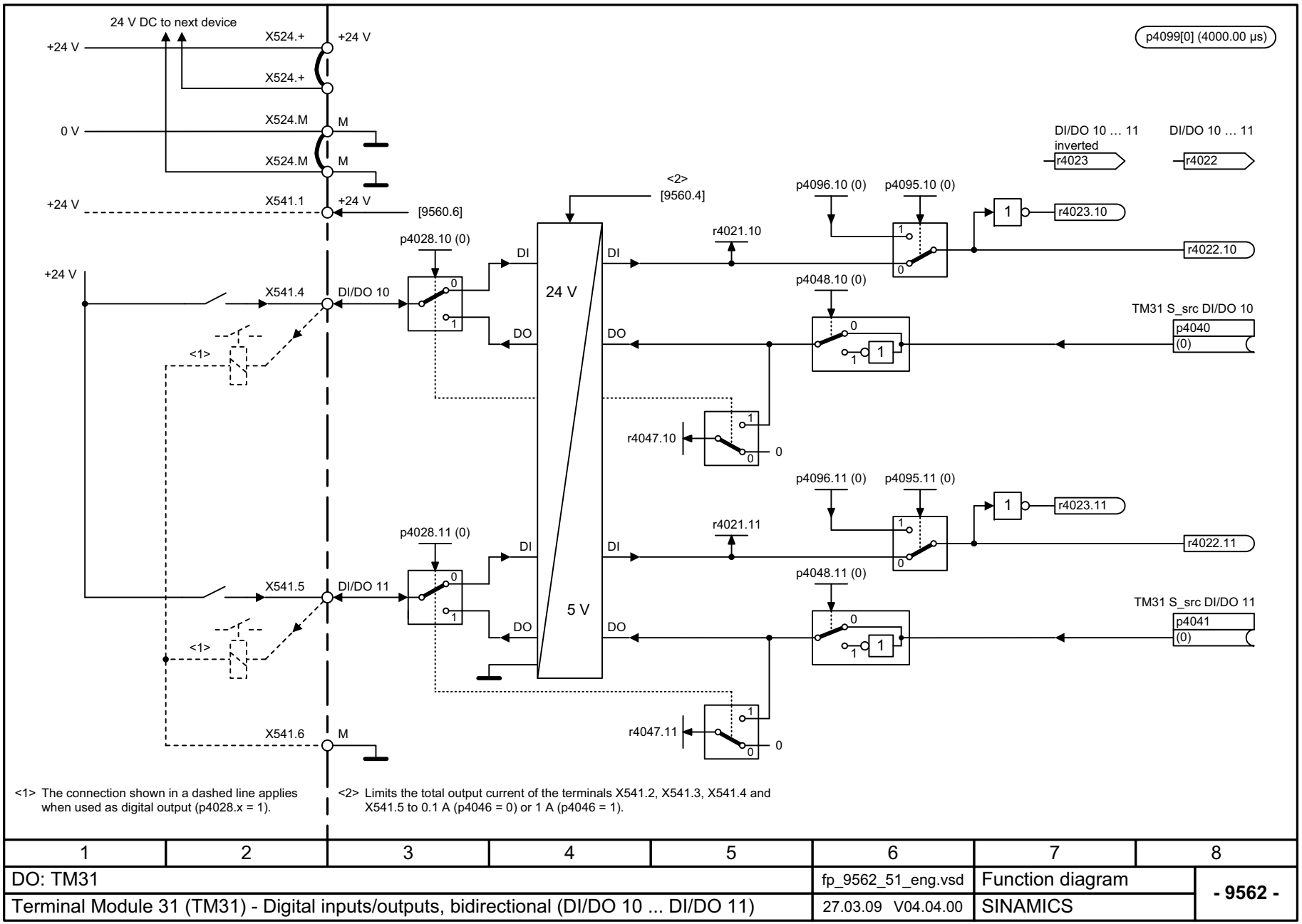
<1> The connection shown as a dashed line applies when used as digital output (p4028.x = 1).

<2> Limits the total output current of the terminals X541.2, X541.3, X541.4 and X541.5 to 0.1 A (p4046 = 0) or 1 A (p4046 = 1).
<3> The total (summed) output current of the 24 V auxiliary power supply on terminals X540.1 to X540.8 and X541.1 is limited to 150 mA. Incandescent lamps must not be connected to the 24 V auxiliary power supply!

1	2	3	4	5	6	7	8
DO: TM31					fp_9560_51_eng.vsd	Function diagram	- 9560 -
Terminal Module 31 (TM31) - Digital inputs/outputs, bidirectional (DI/DO 8 ... DI/DO 9)					27.03.09 V04.04.00	SINAMICS	

Figura 2-177 9560 – Ingressi e uscite digitali bidirezionali (DI/DO 8 ... DI/DO 9)

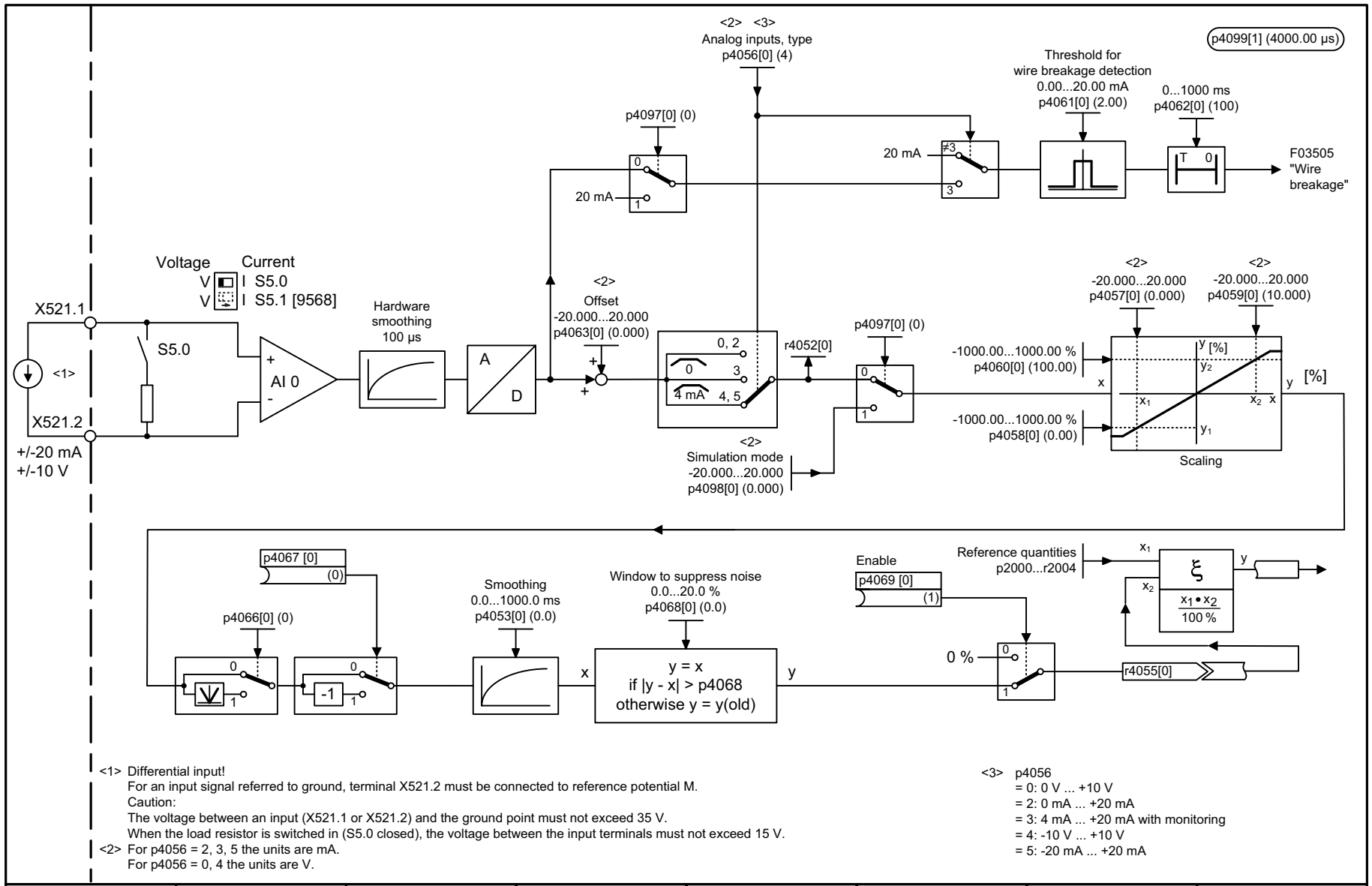
© Siemens AG 2011 All Rights Reserved



1	2	3	4	5	6	7	8
DO: TM31					fp_9562_51_eng.vsd	Function diagram	- 9562 -
Terminal Module 31 (TM31) - Digital inputs/outputs, bidirectional (DI/DO 10 ... DI/DO 11)					27.03.09 V04.04.00	SINAMICS	

Figura 2-178 9562 – Ingressi e uscite digitali bidirezionali (DI/DO 10 ... DI/DO 11)

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved



<1> Differential input!
For an input signal referred to ground, terminal X521.2 must be connected to reference potential M.
Caution:
The voltage between an input (X521.1 or X521.2) and the ground point must not exceed 35 V.
When the load resistor is switched in (S5.0 closed), the voltage between the input terminals must not exceed 15 V.

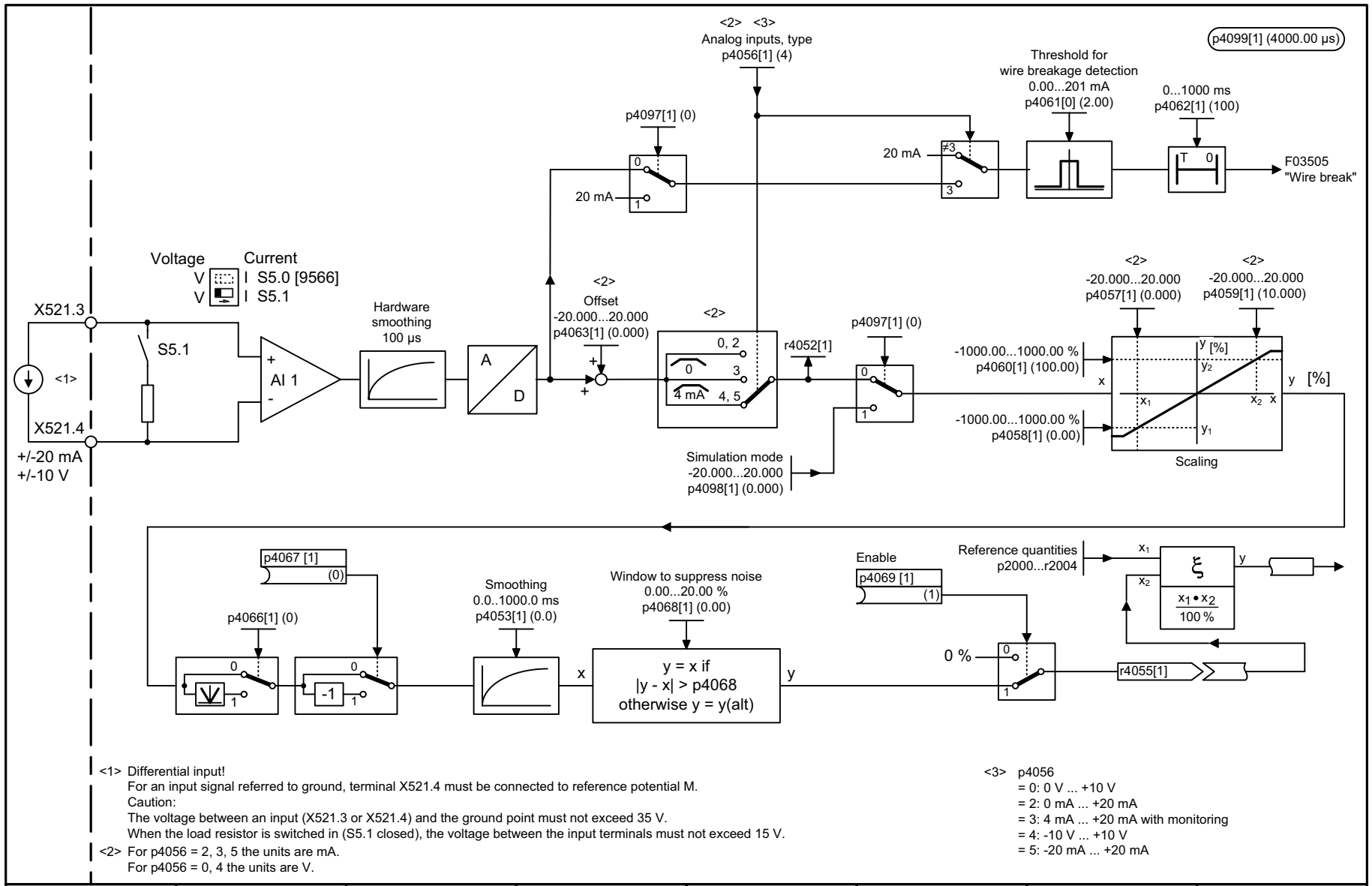
<2> For p4056 = 2, 3, 5 the units are mA.
For p4056 = 0, 4 the units are V.

<3> p4056
= 0: 0 V ... +10 V
= 2: 0 mA ... +20 mA
= 3: 4 mA ... +20 mA with monitoring
= 4: -10 V ... +10 V
= 5: -20 mA ... +20 mA

1	2	3	4	5	6	7	8
DO: TM31					fp_9566_51_eng.vsd	Function diagram	- 9566 -
Terminal Module 31 (TM31) - Analog input 0 (AI 0)					21.03.06 V04.04.00	SINAMICS	

Figura 2-179 9566 – Ingresso analogico 0 (AI 0)

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved



<1> Differential input!
For an input signal referred to ground, terminal X521.4 must be connected to reference potential M.
Caution:
The voltage between an input (X521.3 or X521.4) and the ground point must not exceed 35 V.
When the load resistor is switched in (S5.1 closed), the voltage between the input terminals must not exceed 15 V.

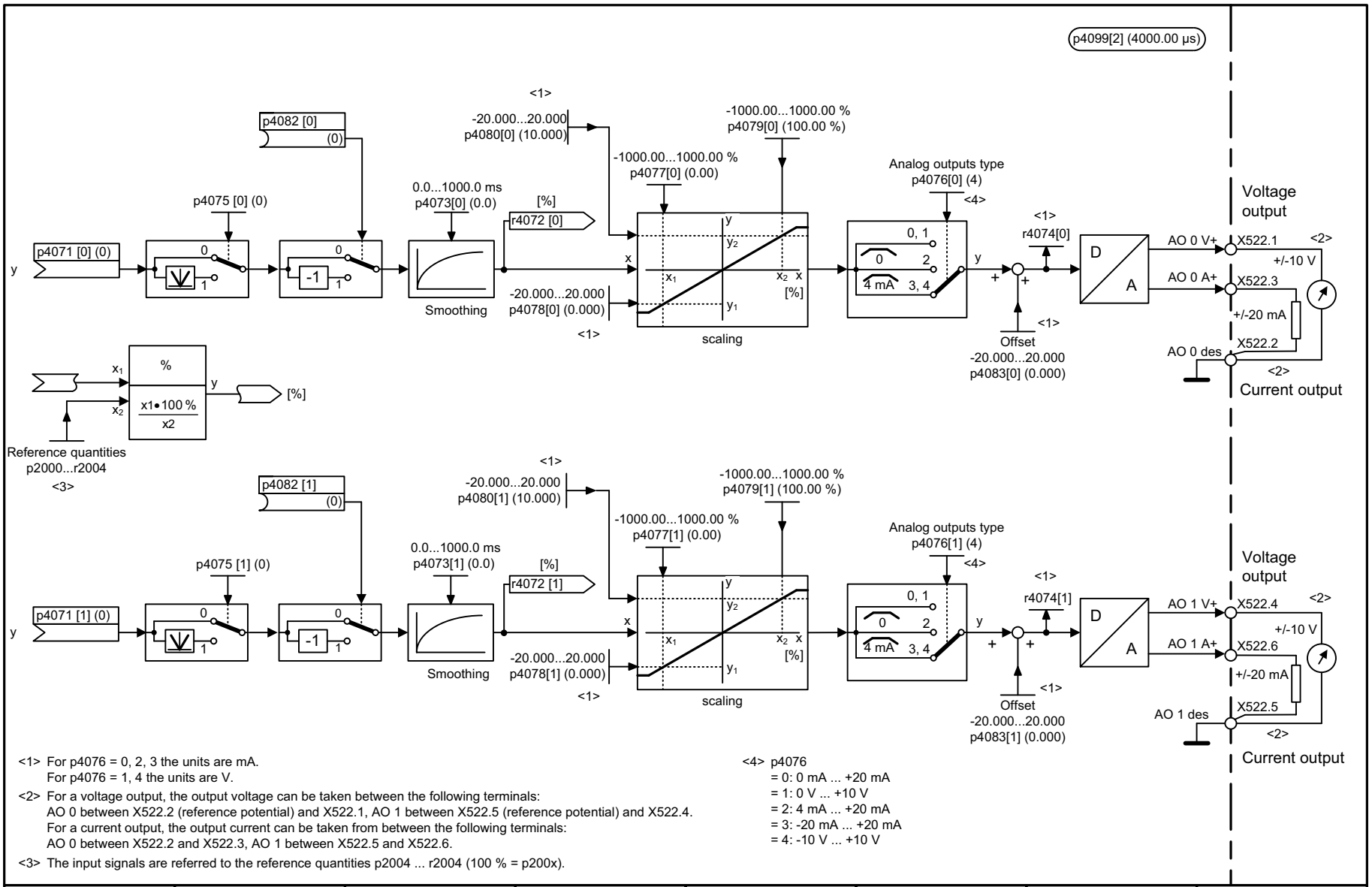
<2> For p4056 = 2, 3, 5 the units are mA.
For p4056 = 0, 4 the units are V.

<3> p4056
= 0: 0 V ... +10 V
= 2: 0 mA ... +20 mA
= 3: 4 mA ... +20 mA with monitoring
= 4: -10 V ... +10 V
= 5: -20 mA ... +20 mA

1	2	3	4	5	6	7	8
DO: TM31					fp_9568_51_eng.vsd	Function diagram	- 9568 -
Terminal Module 31 (TM31) - Analog input 1 (AI 1)					19.06.08 V04.04.00	SINAMICS	

Figura 2-180 9568 – Ingresso analogico 1 (AI 1)

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved



<1> For p4076 = 0, 2, 3 the units are mA.
For p4076 = 1, 4 the units are V.

<2> For a voltage output, the output voltage can be taken between the following terminals:
AO 0 between X522.2 (reference potential) and X522.1, AO 1 between X522.5 (reference potential) and X522.4.
For a current output, the output current can be taken from between the following terminals:
AO 0 between X522.2 and X522.3, AO 1 between X522.5 and X522.6.

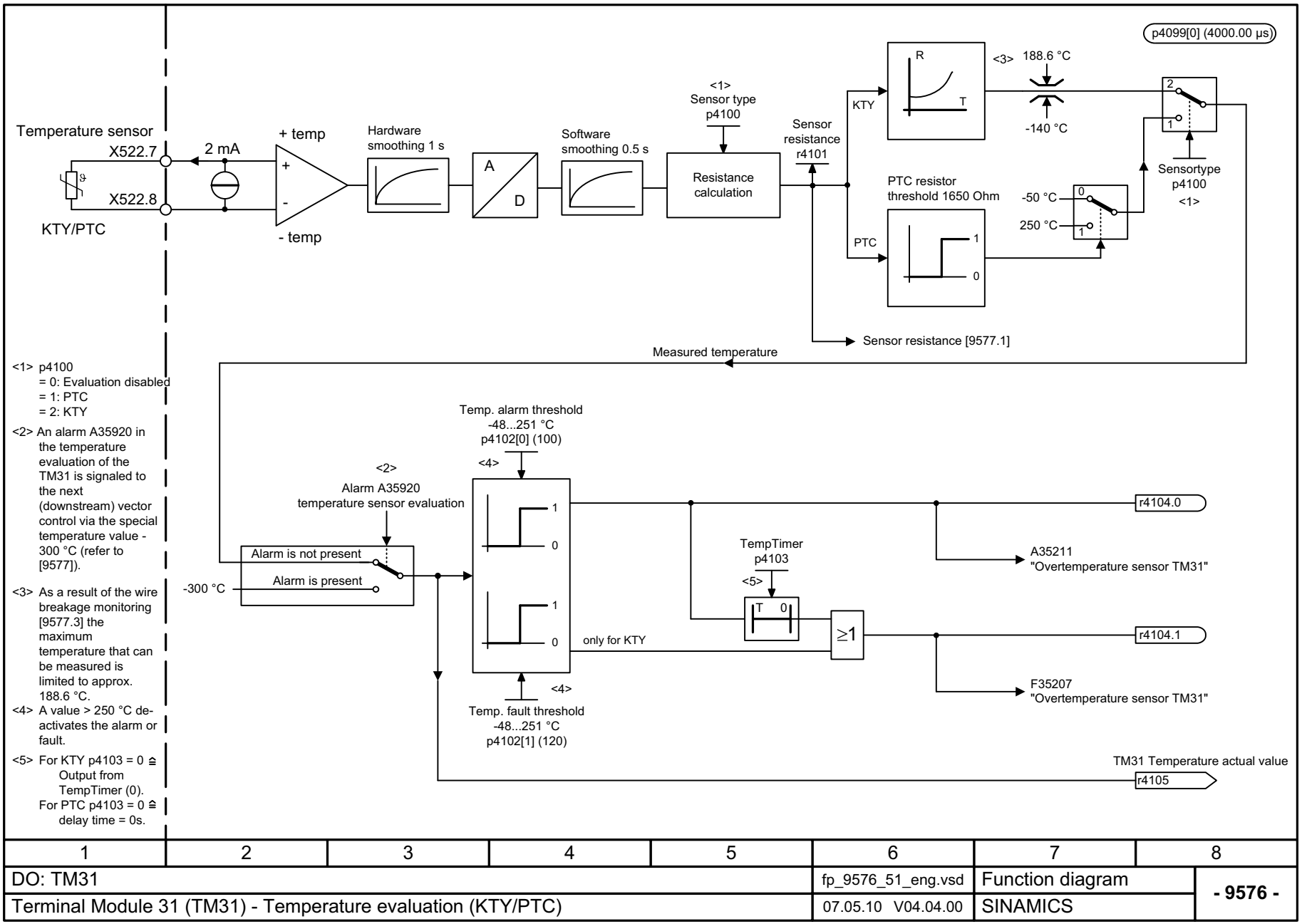
<3> The input signals are referred to the reference quantities p2004 ... r2004 (100 % = p200x).

<4> p4076
= 0: 0 mA ... +20 mA
= 1: 0 V ... +10 V
= 2: 4 mA ... +20 mA
= 3: -20 mA ... +20 mA
= 4: -10 V ... +10 V

1	2	3	4	5	6	7	8
DO: TM31					fp_9572_51_eng.vsd	Function diagram	- 9572 -
Terminal Module 31 (TM31) - Analog outputs (AO 0 ... AO 1)					17.03.09 V04.04.00	SINAMICS	

Figura 2-181 9572 – Uscite analogiche (AO 0 ... AO 1)

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved



<1> p4100
= 0: Evaluation disabled
= 1: PTC
= 2: KTY

<2> An alarm A35920 in the temperature evaluation of the TM31 is signaled to the next (downstream) vector control via the special temperature value -300 °C (refer to [9577]).

<3> As a result of the wire breakage monitoring [9577.3] the maximum temperature that can be measured is limited to approx. 188.6 °C.

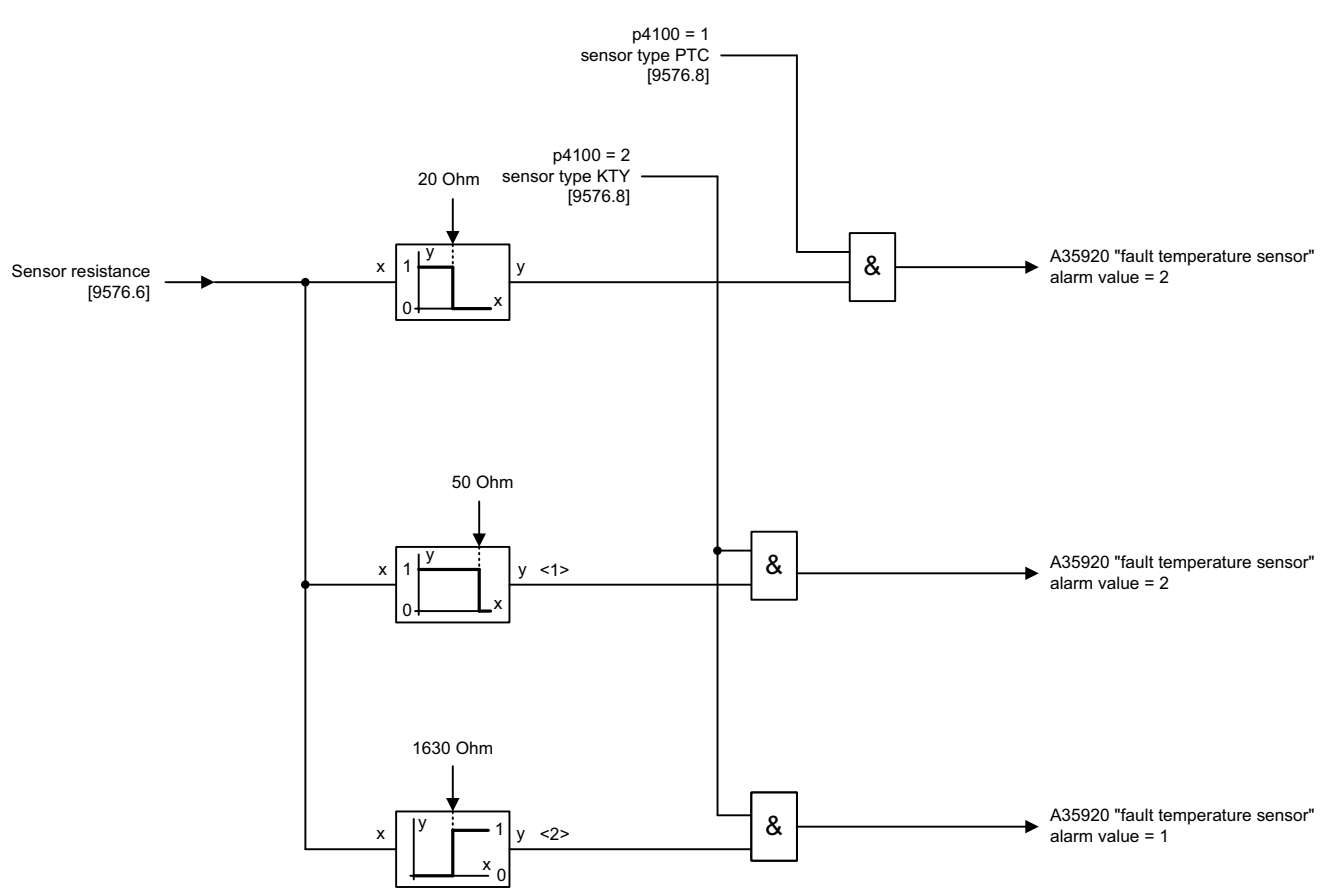
<4> A value > 250 °C de-activates the alarm or fault.

<5> For KTY p4103 = 0 ≙ Output from TempTimer (0).
For PTC p4103 = 0 ≙ delay time = 0s.

1	2	3	4	5	6	7	8
DO: TM31					fp_9576_51_eng.vsd	Function diagram	- 9576 -
Terminal Module 31 (TM31) - Temperature evaluation (KTY/PTC)					07.05.10 V04.04.00	SINAMICS	

Figura 2-182 9576 – Analisi della temperatura KTY/PTC

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved



<1> For KTY84-130 the threshold value of 50 Ohm corresponds to a temperature of -140 °C.

<2> For KTY84-130 the threshold value of 1630 Ohm corresponds to a temperature of +180 °C.

1	2	3	4	5	6	7	8
DO: TM31					fp_9577_51_eng.vsd	Function diagram	- 9577 -
Terminal Module 31 (TM31) - Sensor monitoring (KTY/PTC)					28.01.10 V04.04.00	SINAMICS	

Figura 2-183 9577 – Sorveglianza dei sensori KTY/PTC

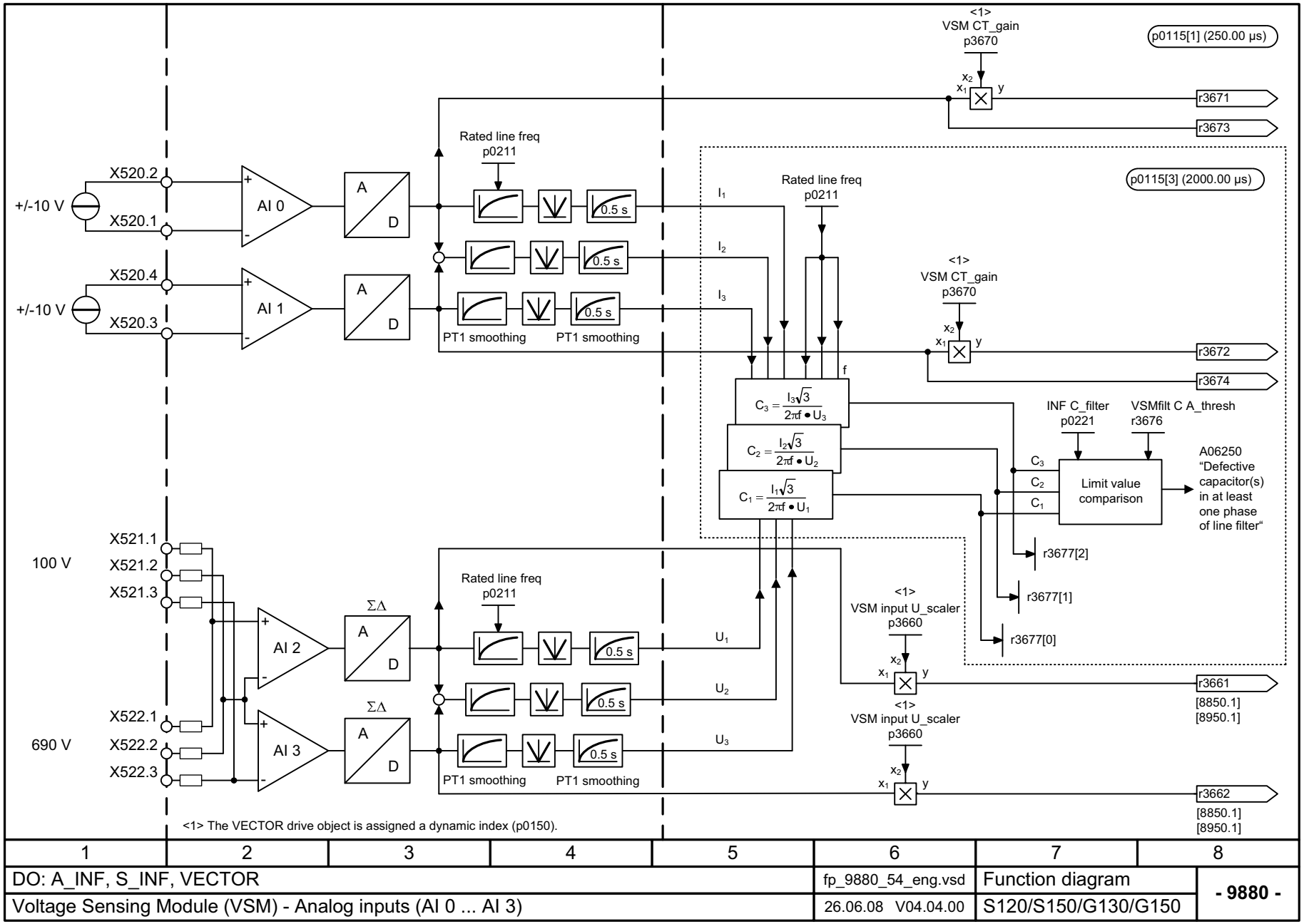
© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

2.23 Voltage Sensing Module (VSM)

Schemi logici

9880 – Ingressi analogici (AI 0 ... AI 3)	2-1157
9886 – Analisi della temperatura	2-1158
9887 – Sorveglianza dei sensori KTY/PTC	2-1159

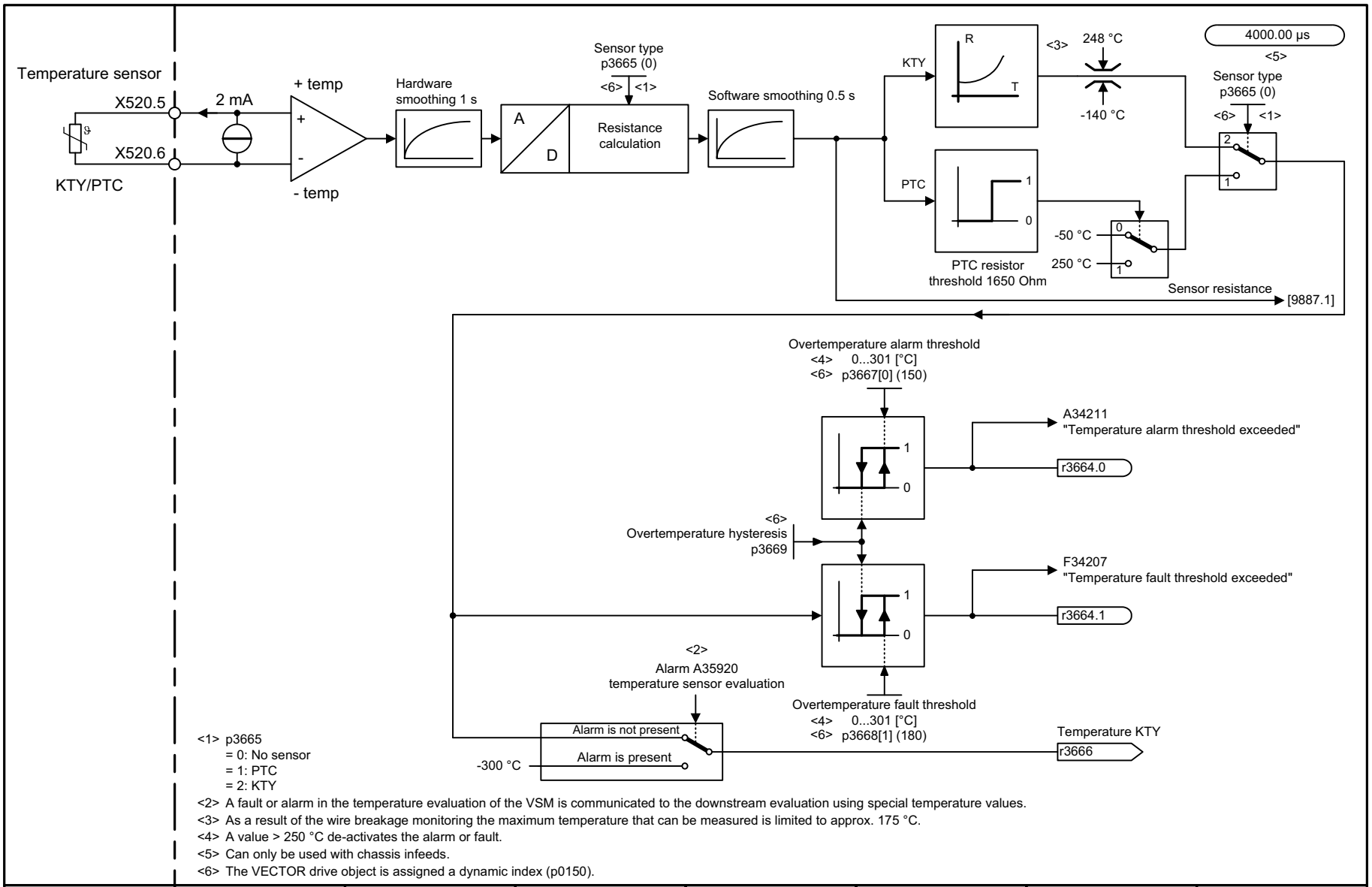
© Siemens AG 2011 All Rights Reserved



1	2	3	4	5	6	7	8
DO: A_INF, S_INF, VECTOR					fp_9880_54_eng.vsd	Function diagram	- 9880 -
Voltage Sensing Module (VSM) - Analog inputs (AI 0 ... AI 3)					26.06.08 V04.04.00	S120/S150/G130/G150	

Figura 2-184 9880 – Ingressi analogici (AI 0 ... AI 3)

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved



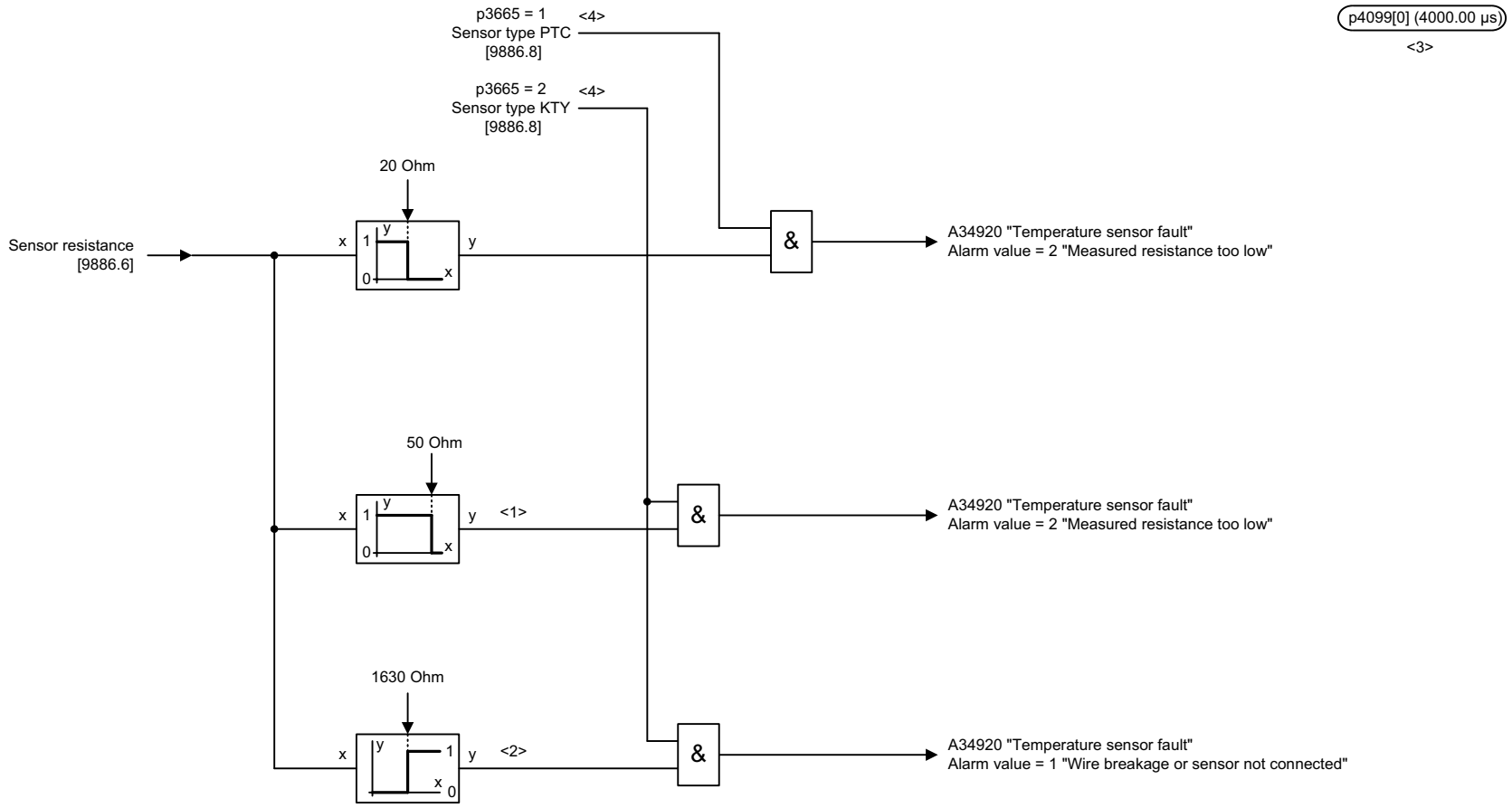
<1> p3665
= 0: No sensor
= 1: PTC
= 2: KTY

<2> A fault or alarm in the temperature evaluation of the VSM is communicated to the downstream evaluation using special temperature values.
<3> As a result of the wire breakage monitoring the maximum temperature that can be measured is limited to approx. 175 °C.
<4> A value > 250 °C de-activates the alarm or fault.
<5> Can only be used with chassis infeeds.
<6> The VECTOR drive object is assigned a dynamic index (p0150).

1	2	3	4	5	6	7	8
DO: A_INF, S_INF, VECTOR					fp_9886_54_eng.vsd	Function diagram	- 9886 -
Voltage Sensing Module (VSM) - Temperature evaluation					08.06.07 V04.04.00	S120/S150/G130/G150	

Figura 2-185 9886 – Analisi della temperatura

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved



<1> For KTY84-130 temperature sensor, the following applies: A threshold value 50 Ohm corresponds to -140 °C.
<2> For KTY84-130 temperature sensor, the following applies: A threshold value 1630 Ohm corresponds to +180 °C.
<3> Can only be used with the Chasis Active Line Modules.
<4> The VECTOR drive object is assigned a dynamic index (p0150).

1	2	3	4	5	6	7	8
DO: A_INF, S_INF, VECTOR					fp_9887_54_eng.vsd	Function diagram	- 9887 -
Voltage Sensing Module (VSM) - Sensor monitoring KTY/PTC					10.08.07 V04.04.00	S120/S150/G130/G150	

Figura 2-186 9887 – Sorveglianza dei sensori KTY/PTC

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

2.24 Basic Operator Panel 20 (BOP20)

Schemi logici

9912 – Interconnessione parola di comando 2-1161

© Siemens AG 2011 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_G, CU_S					fp_9912_54_eng.vsd	Function diagram	- 9912 -
Basic Operator Panel 20 (BOP20) - Control word interconnection					16.01.07 V04.04.00	S120/S150/G130/G150	

Figura 2-187 9912 – Interconnessione parola di comando

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Anomalie e avvisi

3

Sommario

3.1	Panoramica delle anomalie e degli avvisi	3-1164
3.2	Lista delle anomalie e degli avvisi	3-1175

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

3.1 Panoramica delle anomalie e degli avvisi

3.1.1 Informazioni generali su anomalie e 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 2011 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 OFF1, 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 2011 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 2011 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 2011 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 2011 All Rights Reserved

Buffer anomalie - Memorizzazione alla disinserzione

Il buffer anomalie viene memorizzato nella memoria non volatile alla disinserzione della Control Unit, ovvero la cronologia del buffer delle anomalie è ancora presente dopo l'inserzione.

Il buffer anomalie di un oggetto di azionamento è costituito dai seguenti parametri:

- r0945[0...63], r0947[0...63], r0948[0...63], r0949[0...63]
- r2109[0...63], r2130[0...63], r2133[0...63], r2136[0...63]

Il buffer anomalie può essere cancellato nel seguente modo:

- Cancellazione del buffer anomalie per tutti gli oggetti di azionamento: p2147 = 1 --> Dopo l'esecuzione viene impostato automaticamente p2147 = 0.
- Cancellazione del buffer anomalie di un determinato oggetto di azionamento: p0952 = 0 --> Il parametro appartiene a un determinato oggetto di azionamento.

Il buffer anomalie viene cancellato automaticamente con i seguenti eventi:

- Impostazione dei valori predefiniti (p0009 = 30 e p0976 = 1).
- Download con modifica della struttura (ad es. modifica del numero di oggetti di azionamento).
- Avviamento dopo il caricamento di altri valori di parametri (ad es. p0976 = 10).
- Aggiornamento del firmware all'ultima versione.

© Siemens AG 2011 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 di segnalazione:	Numero componente: %1, causa dell'errore: %2
Oggetto azion.:	Enumerazione degli oggetti.
Effetto:	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).
Rimedi:	Descrizione dei rimedi possibili.
Reazione a F:	A_INFEED: OFF2 (OFF1, NESSUNA) SERVO: NESSUNA (OFF1, OFF2, OFF3) VECTOR: NESSUNA (OFF1, OFF2, OFF3)
Tacitazione per F:	IMMEDIATAMENTE (POWER ON)
Reazione a 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 2011 All Rights Reserved

Nota:

Le caratteristiche preimpostate di un'anomalia o di un avviso possono essere modificate mediante parametrizzazione.

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 di segna-lazione:

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.

Effetto: 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.

Le parentesi opzionali indicano se la tacitazione standard all'anomalia è modificabile e quale tacitazione si può impostare tramite i parametri (p2126, p2127).

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

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.

Rimedi:

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 2011 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	Alimentatore
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 2011 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 2011 All Rights Reserved

3.2 Lista delle anomalie e degli avvisi

Product: SINAMICS G130/G150, Version: 4402100, Language: ita,
Objects: B_INF, CU_G_G130DP, CU_G_G130PN, CU_G_G150DP, CU_G_G150PN, ENCODER, HUB, TB30, TM31, TM54F_MA, TM54F_SL, VECTOR_G130/G150

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 2011 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.
Vedi anche: r9999 (Errore software interno della diagnostica supplementare)

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.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

xxxx = 008F hex = 143 dec:
Il componente non è passato alla modalità di download del firmware. La cancellazione del firmware presente è fallita.
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.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

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.

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.: VECTOR_G130/G150

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.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

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.
- 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

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

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
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.

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.

F01030 Assenza di funzionalità vitale con la priorità di comando

Valore di segnalazione: -

Oggetto azion.: B_INF, ENCODER, VECTOR_G130/G150

Effetto: Infeed: OFF1 (NESSUNO, OFF2)
Vector: 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!

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

F01031 Assenza segnale funzionalità vitale con OFF in REMOTE

Valore di segnalazione: -

Oggetto azion.: B_INF, VECTOR_G130/G150

Effetto: Infeed: OFF1 (NESSUNO, OFF2)
Vector: 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.: B_INF, ENCODER, VECTOR_G130/G150

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.: B_INF, ENCODER, VECTOR_G130/G150

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

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.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Reazione a F: Infeed: NESSUNO (OFF2)
Vector: 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: Infeed: NESSUNO (OFF2)
Vector: 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: Infeed: NESSUNO (OFF2)
Vector: 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
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

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

F01038 (A) ACX: Caricamento file di backup dei parametri fallito

Valore di segnalazione: %1

Oggetto azion.: Tutti gli oggetti

Effetto: Infeed: NESSUNO (OFF2)
Vector: 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: Infeed: NESSUNO (OFF2)
Vector: 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
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.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

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: Infeed: OFF2 (NESSUNO, OFF1)
Vector: 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.
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.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

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.

F01043 Errore grave nel download del progetto

Valore di segnalazione: Causa dell'errore: %1

Oggetto azion.: Tutti gli oggetti

Effetto: Infeed: OFF2 (OFF1)
Vector: OFF2 (OFF1, OFF3)

Tacitazione: IMMEDIATAMENTE

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

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.

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.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

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: Infeed: OFF2 (NESSUNO, OFF1)
Vector: 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.

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

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Rimedi: - Eseguire un POWER ON per tutti i componenti (disinserzione/inserzione).
- Aggiornare il firmware a una nuova versione.
- Contattare la hotline.

Reazione a F: Infeed: NESSUNO (OFF1, OFF2)
Vector: 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.: Tutti gli oggetti

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).

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)

A01100 CU: scheda di memoria estratta

Valore di segnalazione: -

Oggetto azion.: B_INF, VECTOR_G130/G150

Effetto: NESSUNA

Tacitazione: NESSUNA

Causa: La scheda di memoria (memoria non volatile) è stata estratta durante l'esercizio.
Attenzione:
la scheda di memoria non può essere estratta o inserita sotto tensione.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Rimedi: - Disattivare il sistema di azionamento.
- Reinserire la scheda di memoria estratta accertandosi che sia adatta all'impianto.
- Riattivare il sistema di azionamento.

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.

F01110 CU: Più di un SINAMICS G su una Control Unit

Valore di segnalazione: %1

Oggetto azion.: Tutti gli oggetti

Effetto: NESSUNO

Tacitazione: IMMEDIATAMENTE

Causa: Con la Control Unit viene fatta funzionare più di una parte di potenza del tipo SINAMICS G.
Valore di anomalia (r0949, interpretazione decimale):
Numero del secondo azionamento con parte di potenza del tipo SINAMICS G.

Rimedi: È ammesso il funzionamento di un solo azionamento del tipo SINAMICS G.

F01111 CU: Funzionamento misto di apparecchi di azionamento non ammesso

Valore di segnalazione: %1

Oggetto azion.: Tutti gli oggetti

Effetto: NESSUNO

Tacitazione: IMMEDIATAMENTE

Causa: Su una Control Unit vengono azionati apparecchi di azionamento differenti, anche se ciò non è consentito:
- SINAMICS S con SINAMICS G
- SINAMICS S con SINAMICS S Value o Combi
Valore di anomalia (r0949, interpretazione decimale):
Numero del primo oggetto di azionamento con tipo di parte di potenza diverso.

Rimedi: Solo le apparecchiature di potenza di uno stesso tipo di azionamento possono essere utilizzate su una CU.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

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.

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

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

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.

F01151 CU: Superato numero oggetti di azionamento di una categoria

Valore di segnalazione: Categoria 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 oggetti di azionamento di una categoria è stato superato.
Valore di anomalia (r0949, interpretazione esadecimale):
ddccbbaa hex:
aa: Categoria di oggetti di azionamento.
bb: Numero massimo consentito per questa categoria di oggetti di azionamento.
cc: Numero attuale per questa categoria di oggetti di azionamento.
dd: Senza significato.

Rimedi:
- Disinserire l'apparecchio.
- Limitare opportunamente il numero di oggetti di azionamento della categoria specificata riducendo i componenti inseriti.
- Eseguire nuovamente la messa in servizio.

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.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

F01221 CU: Clock base tr.picc.

Valore di segnalazione: %1

Oggetto azion.: Tutti gli oggetti

Effetto: NESSUNO

Tacitazione: IMMEDIATAMENTE

Causa: La regolazione/sorveglianza non è in grado di rispettare il clock previsto.
Il tempo di esecuzione della regolazione/sorveglianza è troppo lungo per il clock previsto oppure il tempo di calcolo restante nel sistema non è sufficiente per la regolazione/sorveglianza.
Valore di anomalia (r0949, interpretazione esadecimale):
Solo per la diagnostica errori interna Siemens.

Rimedi: Aumentare il clock di base della comunicazione DRIVE-CLiQ.
Vedi anche: p0112 (Preimpostazione tempi di campionamento p0115)

A01223 CU: Tempo di campionamento incoerente

Valore di segnalazione: %1

Oggetto azion.: Tutti gli oggetti

Effetto: NESSUNA

Tacitazione: NESSUNA

Causa: Nel modificare un tempo di campionamento (p0115[0], p0799 o p4099) è stata rilevata un'incoerenza dei clock.
Valore di avviso (r2124, interpretazione decimale):
1: Valore inferiore al valore minimo.
2: Valore superiore al valore massimo.
3: Valore non multiplo di 1.25 µs.
4: Valore non adatto al funzionamento PROFIBUS con sincronismo di clock.
5: Valore non multiplo di 125 µs.
6: Valore non multiplo di 250 µs.
7: Valore non multiplo di 375 µs.
8: Valore non multiplo di 400 µs.
10: Violazione di una limitazione speciale dell'oggetto di azionamento.
20: Per un SERVO con tempo di campionamento di 62.5 µs sono stati rilevati più di due oggetti di azionamento oppure un oggetto di azionamento diverso dal tipo SERVO sullo stesso ramo DRIVE-CLiQ (sono ammessi al massimo due oggetti di azionamento del tipo SERVO).
21: Il valore non è un multiplo del tempo di campionamento del regolatore di corrente di un azionamento Servo o Vector presenti nel sistema (ad es. per TB30 devono essere considerati i valori di tutti gli indici).
30: Valore minore di 31.25 µs.
31: Valore minore di 62.5 µs.
32: Valore minore di 125 µs.
40: Sul ramo DRIVE-CLiQ sono stati rilevati dei nodi/partner il cui massimo comune divisore dei tempi di campionamento è inferiore a 125 µs. Inoltre nessun nodo/partner ha un tempo di campionamento inferiore a 125 µs.
41: Sul ramo DRIVE-CLiQ è stato rilevato un apparecchio Chassis come nodo/partner. Inoltre, il massimo comune divisore dei tempi di campionamento di tutti i nodi/partner presenti sulla linea è inferiore a 250 µs.
42: Sul ramo DRIVE-CLiQ è stato rilevato un Active Line Module come nodo/partner. Inoltre, il massimo comune divisore dei tempi di campionamento di tutti i nodi/partner presenti sulla linea è inferiore a 125 µs.
43: Sul ramo DRIVE-CLiQ è stato rilevato un Voltage Sensing Module (VSM) come nodo/partner. Inoltre, il massimo comune divisore dei tempi di campionamento di tutti i nodi/partner presenti sulla linea è diverso dal tempo di campionamento del regolatore di corrente dell'oggetto di azionamento del VSM.
44: Il massimo comune divisore dei tempi di campionamento di tutti i componenti che si trovano sul ramo DRIVE-CLiQ non è uguale per tutti i componenti di questo oggetto di azionamento (ad es. i componenti si trovano su rami DRIVE-CLiQ diversi nei quali si formano diversi massimi comuni divisori).
45: Sul ramo DRIVE-CLiQ è stato rilevato un apparecchio parallelo Chassis come nodo/partner. Inoltre, il massimo comune divisore dei tempi di campionamento di tutti i nodi/partner presenti sulla linea è inferiore a:
162.5 µs o 187.5 µs (per collegamento in parallelo doppio o triplo) .
46: Sul ramo DRIVE-CLiQ è stato rilevato un nodo/partner il cui tempo di campionamento non è un multiplo del tempo di campionamento minimo su questo ramo.
52: Sul ramo DRIVE-CLiQ sono stati rilevati dei nodi/partner il cui massimo comune divisore dei tempi di campionamento è inferiore a 31.25 µs.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

54: Sul ramo DRIVE-CLiQ sono stati rilevati dei nodi/partner il cui massimo comune divisore dei tempi di campionamento è inferiore a 62.5 µs.
56: Sul ramo DRIVE-CLiQ sono stati rilevati dei nodi/partner il cui massimo comune divisore dei tempi di campionamento è inferiore a 125 µs.
58: Sul ramo DRIVE-CLiQ sono stati rilevati dei nodi/partner il cui massimo comune divisore dei tempi di campionamento è inferiore a 250 µs.
99: Riscontrata incoerenza generale dell'azionamento.
116: Clock consigliato in r0116[0...1].
Nota generale:
Per il cablaggio DRIVE-CLiQ devono essere rispettate le regole della topologia (vedere la corrispondente documentazione del prodotto).
Con calcoli automatici è possibile modificare anche i parametri dei tempi di campionamento.
Esempio di massimo comune divisore: 125 µs, 125 µs, 62.5 µs --> 62.5 µs

Rimedi: - Verificare i cavi DRIVE-CLiQ.
- Impostare dei tempi di campionamento validi.
Vedi anche: p0115, p0799, p4099

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.
Vedi anche: p0113 (Selezione frequenza impulsi minima)

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.

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.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

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.

F01255 CU: Dati di sola lettura EEPROM Option Board 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 sull'Option Board.
Valore di anomalia (r0949, interpretazione decimale):
Solo per la diagnostica errori interna Siemens.

Rimedi:
- Eseguire un POWER ON.
- Sostituire la Control Unit.

A01256 CU: Dati di lettura/scrittura EEPROM Option Board 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 sull'Option Board.
Valore di anomalia (r0949, interpretazione decimale):
Solo per la diagnostica errori interna Siemens.

Rimedi:
- Eseguire un POWER ON.
- 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).

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

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.

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, p0151, p0161, p0186, p0187, p0188, p0189

Rimedi: Immettere il numero di componente mancante oppure rimuovere il componente e riavviare la messa in servizio.
Vedi anche: p0121, p0131, p0141, p0142, p0151, p0161, p0186, p0187, p0188, p0189

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.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

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
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: p0105, p0125, p0145, p0155

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: p0105, p0125, p0145, p0155

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.
Vedi anche: p0105 (Attivare/disattivare oggetto di azionamento)

A01317 (N) Componente disattivato nuovamente presente

Valore di segnalazione: -

Oggetto azion.: Tutti gli oggetti

Effetto: NESSUNA

Tacitazione: NESSUNA

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

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: p0125 (Attivare/disattivare componente parte di potenza), p0145 (Attivare/disattivare interfaccia encoder), p0155 (Attivazione/disattivazione Voltage Sensing Module)

Reazione a N: NESSUNA

Tacitazione per N: NESSUNA

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.: B_INF, ENCODER, HUB, TB30, TM31, TM54F_MA, TM54F_SL, VECTOR_G130/G150

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.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

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.
- 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

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

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.

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.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

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.
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), r0098 (Topologia attuale dell'apparecchio), p0099 (Topologia di riferimento dell'apparecchio)

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), r0098 (Topologia attuale dell'apparecchio), p0099 (Topologia di riferimento dell'apparecchio)

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).

F01340 Topologia: Troppi componenti su un ramo

Valore di segnalazione: Numero di componente o numero di connessione: %1, causa dell'errore: %2

Oggetto azion.: Tutti gli oggetti

Effetto: NESSUNO

Tacitazione: IMMEDIATAMENTE

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Causa: Per il clock di comunicazione impostato troppi componenti DRIVE-CLiQ sono collegati a un ramo della Control Unit.
Valore di anomalia (r0949, interpretazione esadecimale):
xyy hex: x = causa errore, yy = numero di componente o numero di connessione.
1yy:
Il clock di comunicazione del collegamento DRIVE-CLiQ sulla CU non è sufficiente per tutti i trasferimenti di lettura.
2yy:
Il clock di comunicazione del collegamento DRIVE-CLiQ sulla CU non è sufficiente per tutti i trasferimenti di scrittura.
3yy:
Errore nella comunicazione ciclica.
4yy:
L'inizio del ciclo DRIVE-CLiQ è precedente alla prima fine dell'applicazione. Un tempo morto aggiuntivo è generalmente inevitabile. Devono essere previsti errori della funzionalità vitale.
5yy:
Overflow del buffer interno in caso di dati utili di un collegamento DRIVE-CLiQ.
6yy:
Overflow del buffer interno in caso di dati di ricezione di un collegamento DRIVE-CLiQ.
7yy:
Overflow del buffer interno in caso di dati di invio di un collegamento DRIVE-CLiQ.
8yy:
I clock dei componenti non possono essere combinati tra di loro.
900:
Il minimo denominatore comune del clock del sistema è troppo grande per poter essere calcolato.
901:
Il minimo denominatore comune del clock del sistema non può essere generato con l'hardware.

Rimedi: Controllare il cablaggio DRIVE-CLiQ.
Ridurre il numero di componenti del ramo DRIVE-CLiQ interessato e distribuirli sulle altre prese DRIVE-CLiQ della Control Unit. In questo modo la comunicazione viene distribuita uniformemente su più rami.
Impiegando DCC, anche le dimensioni della logica DCC possono diventare un problema.
Inoltre per il valore di anomalia = 1yy - 4yy:
- Aumentare i tempi di campionamento (p0112, p0115, p4099).
- Ridurre la logica DCC
Per il valore di anomalia = 8yy è necessario inoltre:
- Verificare le impostazioni di clock (p0112, p0115, p4099). I clock su un ramo DRIVE-CLiQ devono essere multipli perfetti l'uno dell'altro. Come clock su un ramo valgono tutti i clock di tutti gli oggetti di azionamento nei suddetti parametri che hanno componenti sul rispettivo ramo.
Per il valore di anomalia = 9yy è necessario inoltre:
- Verificare le impostazioni di clock (p0112, p0115, p4099). Più la differenza numerica tra due clock è ridotta, tanto più il minimo denominatore comune è elevato. Questo comportamento è tanto più evidente quanto più i valori numerici dei clock sono elevati.

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.

F01355 Topologia: Topologia attuale modificata

Valore di segnalazione: %1

Oggetto azion.: Tutti gli oggetti

Effetto: NESSUNO

Tacitazione: IMMEDIATAMENTE

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

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.
Vedi anche: r0098 (Topologia attuale dell'apparecchio), p0099 (Topologia di riferimento dell'apparecchio)

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.
Vedi anche: r0098 (Topologia attuale dell'apparecchio)

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

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Causa: La topologia attuale rilevata non è ammessa.
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.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

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.

A01362 Topologia: Regola di topologia non rispettata

Valore di segnalazione: %1

Oggetto azion.: Tutti gli oggetti

Effetto: NESSUNA

Tacitazione: NESSUNA

Causa: Almeno una regola di topologia non è stata rispettata per SINAMICS S120 Combi.
In caso di errore l'avviamento del sistema di azionamento viene interrotto e la regolazione dell'azionamento non viene attivata.
Valore di avviso (r2124, interpretazione decimale):
Il valore di avviso specifica la regola violata.
1: L'S120 Combi deve essere cablato solo tramite la presa DRIVE-CLiQ X200 con X100 della NCU.
2: Alla presa DRIVE-CLiQ X101 della NCU deve essere collegato solo un Single Motor Module (SMM) o un Double Motor Module (DMM) tramite X200.
3: Alla presa DRIVE-CLiQ X102 della NCU deve essere collegato solo un Terminal Module 54F (TM54F) o un DRIVE-CLiQ Hub Module (Hub) tramite X500.
4: Alla presa DRIVE-CLiQ X201 ... X203 (a 3 assi) o X204 (a 4 assi) dell'S120 Combi devono essere collegati solo dei Sensor Module.
5: Alla presa DRIVE-CLiQ X205 (con 3 assi X204 non è presente) deve essere collegato solo un Sensor Module del tipo SMC20 o SME20.
6: Nel caso di un Single Motor Module come primo asse di ampliamento, può essere collegato solo un altro Single Motor Module (tramite X200 a X201 del primo Single Motor Module).
7: Alla presa DRIVE-CLiQ X202 del Single Motor Module eventualmente presente possono essere collegati solo dei Sensor Module.
8: Nel caso di un secondo Single Motor Module o di un Double Motor Module, non si deve collegare nulla a X201.
9: Nel caso di un Double Motor Module, come assi di ampliamento possono essere collegati solo dei Sensor Module a X202 e X203.
10: Se un Terminal Module 54F (TM54F) è configurato, si deve collegare solo un DRIVE-CLiQ Hub Module (DMC20, DME20) tramite la presa DRIVE-CLiQ X500 con l'X501 del modulo TM54F.
11: In presenza del DRIVE-CLiQ Hub Module, a X501 ... X505 possono essere collegati solo dei Sensor Module Cabinet (SMC) e dei Sensor Module External (SME).
12: Per gli assi di ampliamento possono essere utilizzati solo determinati Motor Module.
13: Nel caso di un S120 Combi con 3 assi, per il DRIVE-CLiQ Hub Module non si deve collegare nulla a X503.

Rimedi: Valutare il valore di anomalia e rispettare la regola di topologia corrispondente.

F01375 Topologia: Topologia attuale, collegamento doppio tra due componenti

Valore di segnalazione: Numero di componente prelim.: %1, classe di componente: %2, numero di connessione: %3

Oggetto azion.: Tutti gli oggetti

Effetto: NESSUNO

Tacitazione: IMMEDIATAMENTE

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Causa: Nella topologia attuale è stata rilevato un collegamento ad anello.
Valore di anomalia (r0949, interpretazione esadecimale):
ccbbaaaa hex:
cc = Numero di connessione
bb = Classe componente
aaaa = Numero di componente temporaneo di un componente contenuto nell'anello
Classe di componente:
1: Control Unit.
2: Motor Module.
3: Line Module.
4: Sensor Module (SM).
5: Voltage Sensing Module (VSM).
6: Terminal Module (TM).
7: DRIVE-CLiQ Hub Module.
8: Controller Extension 32 (CX32, NX10, NX15).
9: Filter Module
49: Componenti DRIVE-CLiQ (componenti non elencati).
50: Option Slot (es. Terminal Board 30).
60: Encoder (es. EnDat).
70: Motore con DRIVE-CLiQ.
Tipo di componente:
Denominazione precisa nell'ambito di una classe di componente (ad es. "SMC20").
Numero di connessione:
Numero progressivo a partire da zero del connettore o della presa corrispondenti (ad es. la presa DRIVE-CLiQ X100 sulla Control Unit ha il numero di connessione 0).

Rimedi: Interpretare il valore di anomalia e rimuovere il collegamento indicato.
Nota:
Il software di messa in servizio offre eventualmente una diagnostica avanzata in "Topologia --> Visualizzazione topologia" (ad es. confronto valore riferimento/attuale).

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.

A01381 Topologia: Confronto, parte di potenza spostata

Valore di segnalazione: Numero di componente: %1, classe di componente: %2, componente (rif.): %3, numero di connessione: %4

Oggetto azion.: Tutti gli oggetti

Effetto: NESSUNA

Tacitazione: NESSUNA

Causa: Durante il confronto della topologia, nella topologia attuale è stata rilevata una parte di potenza spostata rispetto alla topologia di riferimento.
Valore di avviso (r2124, interpretazione esadecimale):
ddccbbaa hex:
dd = Numero di connessione
cc = Numero di componente
bb = Classe componente
aa = Numero di componente del componente spostato nella topologia di riferimento
Nota:
In dd, cc e bb viene descritto il connettore della topologia attuale sul quale è stato rilevato il componente spostato.
La classe di componente e il numero di connessione sono descritti in F01375.
L'avviamento del sistema di azionamento viene arrestato. In questo stato la regolazione dell'azionamento non può essere abilitata.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Rimedi: Adattamento delle topologie:
- Annullare la modifica della topologia attuale invertendo le connessioni dei cavi DRIVE-CLiQ.
- Software di messa in servizio: Andare online, eseguire un upload dell'apparecchio di azionamento, effettuare offline un adattamento della topologia e scaricare il progetto modificato.
- Eliminare automaticamente l'errore di topologia (p9904).

Nota:
Il software di messa in servizio offre eventualmente una diagnostica avanzata in "Topologia --> Visualizzazione topologia" (ad es. confronto valore riferimento/attuale).

A01382 Topologia: Confronto, Sensor Module spostato

Valore di segnalazione: Numero di componente: %1, classe di componente: %2, componente (rif.): %3, numero di connessione: %4

Oggetto azion.: Tutti gli oggetti

Effetto: NESSUNA

Tacitazione: NESSUNA

Causa: Durante il confronto della topologia, nella topologia attuale è stato rilevato un Sensor Module spostato rispetto alla topologia di riferimento.
Valore di avviso (r2124, interpretazione esadecimale):
ddccbbaa hex:
dd = Numero di connessione
cc = Numero di componente
bb = Classe componente
aa = Numero di componente del componente spostato nella topologia di riferimento
Nota:
In dd, cc e bb viene descritto il connettore della topologia attuale sul quale è stato rilevato il componente spostato.
La classe di componente e il numero di connessione 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:
- Annullare la modifica della topologia attuale invertendo le connessioni dei cavi DRIVE-CLiQ.
- Software di messa in servizio: Andare online, eseguire un upload dell'apparecchio di azionamento, effettuare offline un adattamento della topologia e scaricare il progetto modificato.
- Eliminare automaticamente l'errore di topologia (p9904).

Nota:
Il software di messa in servizio offre eventualmente una diagnostica avanzata in "Topologia --> Visualizzazione topologia" (ad es. confronto valore riferimento/attuale).

A01383 Topologia: Confronto, Terminal Module spostato

Valore di segnalazione: Numero di componente: %1, classe di componente: %2, componente (rif.): %3, numero di connessione: %4

Oggetto azion.: Tutti gli oggetti

Effetto: NESSUNA

Tacitazione: NESSUNA

Causa: Durante il confronto della topologia, nella topologia attuale è stato rilevato un Terminal Module spostato rispetto alla topologia di riferimento.
Valore di avviso (r2124, interpretazione esadecimale):
ddccbbaa hex:
dd = Numero di connessione
cc = Numero di componente
bb = Classe componente
aa = Numero di componente del componente spostato nella topologia di riferimento
Nota:
In dd, cc e bb viene descritto il connettore della topologia attuale sul quale è stato rilevato il componente spostato.
La classe di componente e il numero di connessione sono descritti in F01375.
L'avviamento del sistema di azionamento viene arrestato. In questo stato la regolazione dell'azionamento non può essere abilitata.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Rimedi: Adattamento delle topologie:
- Annullare la modifica della topologia attuale invertendo le connessioni dei cavi DRIVE-CLiQ.
- Software di messa in servizio: Andare online, eseguire un upload dell'apparecchio di azionamento, effettuare offline un adattamento della topologia e scaricare il progetto modificato.
- Eliminare automaticamente l'errore di topologia (p9904).

Nota:
Il software di messa in servizio offre eventualmente una diagnostica avanzata in "Topologia --> Visualizzazione topologia" (ad es. confronto valore riferimento/attuale).

A01384 Topologia: Confronto, DRIVE-CLiQ Hub Module spostato

Valore di segnalazione: Numero di componente: %1, classe di componente: %2, componente (rif.): %3, numero di connessione: %4

Oggetto azion.: Tutti gli oggetti

Effetto: NESSUNA

Tacitazione: NESSUNA

Causa: Durante il confronto della topologia, nella topologia attuale è stato rilevato un DRIVE-CLiQ Hub Module spostato rispetto alla topologia di riferimento.
Valore di avviso (r2124, interpretazione esadecimale):
ddccbbaa hex:
dd = Numero di connessione
cc = Numero di componente
bb = Classe componente
aa = Numero di componente del componente spostato nella topologia di riferimento
Nota:
In dd, cc e bb viene descritto il connettore della topologia attuale sul quale è stato rilevato il componente spostato.
La classe di componente e il numero di connessione 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:
- Annullare la modifica della topologia attuale invertendo le connessioni dei cavi DRIVE-CLiQ.
- Software di messa in servizio: Andare online, eseguire un upload dell'apparecchio di azionamento, effettuare offline un adattamento della topologia e scaricare il progetto modificato.
- Eliminare automaticamente l'errore di topologia (p9904).

Nota:
Il software di messa in servizio offre eventualmente una diagnostica avanzata in "Topologia --> Visualizzazione topologia" (ad es. confronto valore riferimento/attuale).

A01385 Topologia: Confronto, CX32 spostato

Valore di segnalazione: Numero di componente: %1, classe di componente: %2, componente (rif.): %3, numero di connessione: %4

Oggetto azion.: Tutti gli oggetti

Effetto: NESSUNA

Tacitazione: NESSUNA

Causa: Durante il confronto della topologia, nella topologia attuale è stata rilevata una Controller Extension 32 (CX32) spostata rispetto alla topologia di riferimento.
Valore di avviso (r2124, interpretazione esadecimale):
ddccbbaa hex:
dd = Numero di connessione
cc = Numero di componente
bb = Classe componente
aa = Numero di componente del componente spostato nella topologia di riferimento
Nota:
In dd, cc e bb viene descritto il connettore della topologia attuale sul quale è stato rilevato il componente spostato.
La classe di componente e il numero di connessione sono descritti in F01375.
L'avviamento del sistema di azionamento viene arrestato. In questo stato la regolazione dell'azionamento non può essere abilitata.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Rimedi: Adattamento delle topologie:
- Annullare la modifica della topologia attuale invertendo le connessioni dei cavi DRIVE-CLiQ.
- Software di messa in servizio: Andare online, eseguire un upload dell'apparecchio di azionamento, effettuare offline un adattamento della topologia e scaricare il progetto modificato.
- Eliminare automaticamente l'errore di topologia (p9904).

Nota:
Il software di messa in servizio offre eventualmente una diagnostica avanzata in "Topologia --> Visualizzazione topologia" (ad es. confronto valore riferimento/attuale).

A01386 Topologia: Confronto, componente DRIVE-CLiQ spostato

Valore di segnalazione: Numero di componente: %1, classe di componente: %2, componente (rif.): %3, numero di connessione: %4

Oggetto azion.: Tutti gli oggetti

Effetto: NESSUNA

Tacitazione: NESSUNA

Causa: Durante il confronto della topologia, nella topologia attuale è stato rilevato un componente DRIVE-CLiQ spostato rispetto alla topologia di riferimento.
Valore di avviso (r2124, interpretazione esadecimale):
ddccbbaa hex:
dd = Numero di connessione
cc = Numero di componente
bb = Classe componente
aa = Numero di componente del componente spostato nella topologia di riferimento
Nota:
In dd, cc e bb viene descritto il connettore della topologia attuale sul quale è stato rilevato il componente spostato.
La classe di componente e il numero di connessione 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:
- Annullare la modifica della topologia attuale invertendo le connessioni dei cavi DRIVE-CLiQ.
- Software di messa in servizio: Andare online, eseguire un upload dell'apparecchio di azionamento, effettuare offline un adattamento della topologia e scaricare il progetto modificato.
- Eliminare automaticamente l'errore di topologia (p9904).

Nota:
Il software di messa in servizio offre eventualmente una diagnostica avanzata in "Topologia --> Visualizzazione topologia" (ad es. confronto valore riferimento/attuale).

A01387 Topologia: Confronto, componente Option Slot spostato

Valore di segnalazione: Numero di componente: %1, classe di componente: %2, componente (rif.): %3, numero di connessione: %4

Oggetto azion.: Tutti gli oggetti

Effetto: NESSUNA

Tacitazione: NESSUNA

Causa: Durante il confronto della topologia, nella topologia attuale è stato rilevato un componente Option Slot spostato rispetto alla topologia di riferimento.
Valore di avviso (r2124, interpretazione esadecimale):
ddccbbaa hex:
dd = Numero di connessione
cc = Numero di componente
bb = Classe componente
aa = Numero di componente del componente spostato nella topologia di riferimento
Nota:
In dd, cc e bb viene descritto il connettore della topologia attuale sul quale è stato rilevato il componente spostato.
La classe di componente e il numero di connessione sono descritti in F01375.
L'avviamento del sistema di azionamento viene arrestato. In questo stato la regolazione dell'azionamento non può essere abilitata.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Rimedi: Adattamento delle topologie:
- Annullare la modifica della topologia attuale invertendo le connessioni dei cavi DRIVE-CLiQ.
- Software di messa in servizio: Andare online, eseguire un upload dell'apparecchio di azionamento, effettuare offline un adattamento della topologia e scaricare il progetto modificato.
- Eliminare automaticamente l'errore di topologia (p9904).

Nota:
Il software di messa in servizio offre eventualmente una diagnostica avanzata in "Topologia --> Visualizzazione topologia" (ad es. confronto valore riferimento/attuale).

A01388 Topologia: Confronto, encoder EnDat spostato

Valore di segnalazione: Numero di componente: %1, classe di componente: %2, componente (rif.): %3, numero di connessione: %4

Oggetto azion.: Tutti gli oggetti

Effetto: NESSUNA

Tacitazione: NESSUNA

Causa: Durante il confronto della topologia, nella topologia attuale è stato rilevato un encoder EnDat spostato rispetto alla topologia di riferimento.
Valore di avviso (r2124, interpretazione esadecimale):
ddccbbaa hex:
dd = Numero di connessione
cc = Numero di componente
bb = Classe componente
aa = Numero di componente del componente spostato nella topologia di riferimento
Nota:
In dd, cc e bb viene descritto il connettore della topologia attuale sul quale è stato rilevato il componente spostato.
La classe di componente e il numero di connessione 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:
- Annullare la modifica della topologia attuale invertendo le connessioni dei cavi DRIVE-CLiQ.
- Software di messa in servizio: Andare online, eseguire un upload dell'apparecchio di azionamento, effettuare offline un adattamento della topologia e scaricare il progetto modificato.
- Eliminare automaticamente l'errore di topologia (p9904).

Nota:
Il software di messa in servizio offre eventualmente una diagnostica avanzata in "Topologia --> Visualizzazione topologia" (ad es. confronto valore riferimento/attuale).

A01389 Topologia: Confronto, motore con DRIVE-CLiQ spostato

Valore di segnalazione: Numero di componente: %1, classe di componente: %2, componente (rif.): %3, numero di connessione: %4

Oggetto azion.: Tutti gli oggetti

Effetto: NESSUNA

Tacitazione: NESSUNA

Causa: Durante il confronto della topologia, nella topologia attuale è stato rilevato un motore con DRIVE-CLiQ spostato rispetto alla topologia di riferimento.
Valore di avviso (r2124, interpretazione esadecimale):
ddccbbaa hex:
dd = Numero di connessione
cc = Numero di componente
bb = Classe componente
aa = Numero di componente del componente spostato nella topologia di riferimento
Nota:
In dd, cc e bb viene descritto il connettore della topologia attuale sul quale è stato rilevato il componente spostato.
La classe di componente e il numero di connessione sono descritti in F01375.
L'avviamento del sistema di azionamento viene arrestato. In questo stato la regolazione dell'azionamento non può essere abilitata.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Rimedi: Adattamento delle topologie:
- Annullare la modifica della topologia attuale invertendo le connessioni dei cavi DRIVE-CLiQ.
- Software di messa in servizio: Andare online, eseguire un upload dell'apparecchio di azionamento, effettuare offline un adattamento della topologia e scaricare il progetto modificato.
- Eliminare automaticamente l'errore di topologia (p9904).

Nota:
Il software di messa in servizio offre eventualmente una diagnostica avanzata in "Topologia --> Visualizzazione topologia" (ad es. confronto valore riferimento/attuale).

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:
- La classe di componente e il numero di connessione sono descritti in F01375.
- 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).

Nota:
Il software di messa in servizio offre eventualmente una diagnostica avanzata in "Topologia --> Visualizzazione topologia" (ad es. confronto valore riferimento/attuale).

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

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

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.
dd = 04 hex = 4 dec:
Connettore invertito in uno slave con più componenti (ad es. Double Motor Module), dati EEPROM errati nella targhetta elettronica dei dati tecnici o solo una parte dello slave con più componenti impostato su "disattivare e non presente".
dd = 05 hex = 5 dec:
Un CX32 è stato sostituito da un NX10 o NX15.
dd = 06 hex = 6 dec:
Un NX10 o NX15 è stato sostituito da un CX32.
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.
- Parametrizzare il confronto della topologia di tutti i componenti (p9906).
- Parametrizzare il confronto della topologia di un componente (p9907, p9908).
Nota:
Il software di messa in servizio offre eventualmente una diagnostica avanzata in "Topologia --> Visualizzazione topologia" (ad es. confronto valore riferimento/attuale).

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), p9906 (Confronto topologia, livello di confronto di tutti i componenti), p9907 (Confronto topol., parametrizz. livello di confronto numero comp), p9908 (Confronto topologia, livello di confronto di un componente)

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

A01428 Topologia: Confronto, differenze di connessione di un componente

Valore di segnalazione: Numero di componente: %1, classe di componente: %2, numero connessione1: %3, numero connessione2: %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. Un componente è stato collegato con un altro connettore.
Nel valore di avviso sono descritte le varie connessioni del componente:
Valore di avviso (r2124, interpretazione esadecimale):
ddccbbaa hex:
dd = Numero di connessione nella topologia di riferimento
cc = Numero di connessione nella topologia attuale
bb = Classe componente
aa = Numero di componente
Nota:
La classe di componente e il numero di connessione 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:
- Adattare la topologia attuale alla topologia di riferimento.
- Caricare la topologia di riferimento che corrisponde alla topologia attuale (software di messa in servizio).
- Eliminare automaticamente l'errore di topologia (p9904).
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)

A01429 Topologia: Confronto, differenze di connessione di più di un componente

Valore di segnalazione: Numero di componente: %1, classe di componente: %2, numero connessione1: %3, numero connessione2: %4

Oggetto azion.: Tutti gli oggetti

Effetto: NESSUNA

Tacitazione: NESSUNA

Causa: Durante il confronto della topologia sono state rilevate differenze di più componenti tra topologia attuale e topologia di riferimento. Un componente è stato collegato con un altro connettore.
Nel valore di avviso sono descritte le varie connessioni di un componente:
Valore di avviso (r2124, interpretazione esadecimale):
ddccbbaa hex:
dd = Numero di connessione nella topologia di riferimento
cc = Numero di connessione nella topologia attuale
bb = Classe componente
aa = Numero di componente
Nota:
La classe di componente e il numero di connessione 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:
- Adattare la topologia attuale alla topologia di riferimento.
- Caricare la topologia di riferimento che corrisponde alla topologia attuale (software di messa in servizio).
Nota:
Un Double Motor Module si comporta dal punto di vista del software come due nodi/partner DRIVE-CLiQ separati.
Un'inversione delle connessioni sul Double Motor Module può provocare varie differenze nella topologia attuale.
Il software di messa in servizio offre eventualmente una diagnostica avanzata in "Topologia --> Visualizzazione topologia" (ad es. confronto valore riferimento/attuale).

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

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.

F01470 Topologia: Topologia di riferimento, collegamento ad anello riconosciuto

Valore di segnalazione: Numero di componente: %1, classe di componente: %2, numero di connessione: %3

Oggetto azion.: Tutti gli oggetti

Effetto: NESSUNO

Tacitazione: IMMEDIATAMENTE

Causa: Nella scrittura della topologia di riferimento è stata rilevato un collegamento ad anello.
Valore di anomalia (r0949, interpretazione esadecimale):
ddccbbaa hex:
cc = Numero di connessione
bb = Classe componente
aa = Numero di componente di un componente contenuto nell'anello
Nota:
La classe di componente e il numero di connessione sono descritti in F01375.

Rimedi: Interpretare il valore di anomalia e rimuovere uno dei 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).

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.: Tutti gli oggetti

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
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).

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

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.: Tutti gli oggetti

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.
Valore di avviso (r2124, interpretazione decimale):
Numero di componente del componente di riferimento aggiuntivo.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

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.: Tutti gli oggetti

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).

A01485 Topologia: Confronto, CX32 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 Controller Extension 32 (CX32) non presente nella topologia attuale.
Valore di avviso (r2124, interpretazione decimale):
Numero di componente del componente di riferimento aggiuntivo.

Rimedi: - Eliminare la CX32 / NX 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 CX32/NX.
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.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

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).

A01487 Topologia: Confronto, componente Option Slot 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 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

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

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).

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

F01506 (A) BICO: Nessun telegramma standard

Valore di segnalazione: Parametro: %1

Oggetto azion.: B_INF, TM31, VECTOR_G130/G150

Effetto: NESSUNO

Tacitazione: IMMEDIATAMENTE

Causa: Il telegramma standard in p0922 non viene rispettato e quindi viene impostato p0922 = 999.
Valore di anomalia (r0949, interpretazione decimale):
Parametro di ingresso BICO per il quale è fallito il tentativo di scrittura.

Rimedi: Impostare nuovamente il telegramma standard desiderato (p0922).

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.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

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: Infeed: OFF2 (NESSUNO, OFF1)
Vector: 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.

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

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

F01512 BICO: Nessuna normazione presente

Valore di segnalazione: %1

Oggetto azion.: Tutti gli oggetti

Effetto: Infeed: OFF2 (OFF1)
Vector: 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.
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

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

F01515 (A) BICO: Scrittura parametri non consentita perché è attiva la priorità di comando

Valore di segnalazione: -

Oggetto azion.: B_INF, VECTOR_G130/G150

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.: B_INF, ENCODER, HUB, TB30, TM31, TM54F_MA, TM54F_SL, VECTOR_G130/G150

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

F01600 SI CU: STOP A attivato

Valore di segnalazione: %1

Oggetto azion.: VECTOR_G130/G150

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.: VECTOR_G130/G150

Effetto: NESSUNO (OFF1, OFF2, OFF3)

Tacitazione: IMMEDIATAMENTE (POWER ON)

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

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.
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.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

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.: VECTOR_G130/G150

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.
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.: VECTOR_G130/G150

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)

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

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.:	VECTOR_G130/G150
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

F01625 SI CU: Funzionalità vitale nei dati Safety errata

Valore di segnalazione:	%1
Oggetto azion.:	VECTOR_G130/G150
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.:	VECTOR_G130/G150
Effetto:	OFF2
Tacitazione:	IMMEDIATAMENTE (POWER ON)

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

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.

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.: VECTOR_G130/G150

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.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

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).
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.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

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 (Motor Module))

F01651 SI CU: Sincronizzazione degli intervalli di tempo Safety fallita

Valore di segnalazione: %1

Oggetto azion.: B_INF, TM54F_MA, TM54F_SL, VECTOR_G130/G150

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.
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)

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

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.: VECTOR_G130/G150

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.
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).

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

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.: VECTOR_G130/G150

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.
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.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

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.: VECTOR_G130/G150

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.: VECTOR_G130/G150

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.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

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).

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.: B_INF, VECTOR_G130/G150

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, p3900, r9771, r9871

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

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).
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 (Control Unit)), p9601 (SI Abilitazione funzioni integrate nell'azionam. (Control Unit)), p9620 (SI, sorgente di segnale per STO (SH)/SBC/SS1 (Control Unit)), p9761 (SI Immissione password), p9801 (SI Abilitazione funzioni integrate nell'azionam. (Motor Module))

F01659 SI CU: Richiesta di scrittura parametri rifiutata

Valore di segnalazione: %1

Oggetto azion.: TM54F_MA, TM54F_SL

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.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

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, p3900, r9771, r9871

Rimedi:
Per il valore di anomalia = 1:
- Impostare la password Safety Integrated (p10061).
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).
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 (Control Unit)), p9601 (SI Abilitazione funzioni integrate nell'azionam. (Control Unit)), p9620 (SI, sorgente di segnale per STO (SH)/SBC/SS1 (Control Unit)), p9761 (SI Immissione password), p9801 (SI Abilitazione funzioni integrate nell'azionam. (Motor Module))

F01660 SI CU: Funzioni sicure non supportate

Valore di segnalazione: -

Oggetto azion.: VECTOR_G130/G150

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

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

F01663 SI CU: Copia dei parametri SI rifiutata

Valore di segnalazione: -

Oggetto azion.: VECTOR_G130/G150

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.: VECTOR_G130/G150

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.
Vedi anche: p7826 (Update del firmware automatico)

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.: VECTOR_G130/G150

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 2011 All Rights Reserved

A01669 (F, N) SI Motion: combinazione motore-parte di potenza svantaggiosa

Valore di segnalazione: %1

Oggetto azion.: VECTOR_G130/G150

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.: VECTOR_G130/G150

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.
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.: VECTOR_G130/G150

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.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

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.: VECTOR_G130/G150

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.: VECTOR_G130/G150

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.
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.: VECTOR_G130/G150

Effetto: OFF2

Tacitazione: IMMEDIATAMENTE (POWER ON)

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

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.: VECTOR_G130/G150

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.

F01682 CU SI Motion: Funzione di sorveglianza non supportata

Valore di segnalazione: %1

Oggetto azion.: VECTOR_G130/G150

Effetto: OFF2

Tacitazione: IMMEDIATAMENTE (POWER ON)

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

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 (Control Unit)), p9503 (SI Motion, abilitazione SCA (SN) (Control Unit)), r9771 (SI Funzioni comuni (Control Unit))

F01683 CU SI Motion: Abilitazione SOS/SLS assente

Valore di segnalazione: -

Oggetto azion.: VECTOR_G130/G150

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 (Control Unit))

F01684 SI Motion: Valori limite posizione limitata sicura invertiti

Valore di segnalazione: %1

Oggetto azion.: VECTOR_G130/G150

Effetto: OFF2

Tacitazione: IMMEDIATAMENTE (POWER ON)

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

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.: VECTOR_G130/G150

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 (SG) (Control Unit))

F01686 SI Motion: Parametrizzazione posizione camma non ammessa

Valore di segnalazione: %1

Oggetto azion.: VECTOR_G130/G150

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 (Control Unit))

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 (SN) (Control Unit)), p9537 (SI Motion, posizione camma meno SCA (SN) (Control Unit))

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

F01687 SI Motion: Parametrizzazione valore modulo SCA (SN) non ammessa

Valore di segnalazione: -

Oggetto azion.: VECTOR_G130/G150

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.: VECTOR_G130/G150

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 (Control Unit)), p9526 (SI Motion, assegnazione encoder secondo canale)

C01689 SI Motion: Asse riconfigurato

Valore di segnalazione: Parametro: %1

Oggetto azion.: VECTOR_G130/G150

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 (Control Unit))

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

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.

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: Infeed: NESSUNO (OFF1, OFF2)
Vector: 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.: VECTOR_G130/G150

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 (Control Unit))

Reazione a F: NESSUNO (OFF1, OFF2, OFF3)

Tacitazione per F: IMMEDIATAMENTE (POWER ON)

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

F01692 CU SI Motion: Valore parametro senza encoder non ammesso

Valore di segnalazione: Parametro: %1

Oggetto azion.: VECTOR_G130/G150

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 (Control Unit))

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 (Control Unit))

A01693 (F) SI CU: Parametrizzazione Safety modificata, avvio a caldo/POWER ON necessario

Valore di segnalazione: %1

Oggetto azion.: B_INF, TM54F_MA, TM54F_SL, VECTOR_G130/G150

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: Infeed: NESSUNO (OFF1, OFF2)
Vector: NESSUNO (OFF1, OFF2, OFF3)

Tacitazione per F: POWER ON

F01694 (A) SI Motion CU: Versione firmware del Motor Module precedente rispetto alla Control Unit

Valore di segnalazione: -

Oggetto azion.: VECTOR_G130/G150

Effetto: OFF2

Tacitazione: IMMEDIATAMENTE (POWER ON)

Causa: La versione del firmware del Motor Module è precedente rispetto alla versione della CU.
Le funzioni Safety potrebbero non essere disponibili (r9771/r9871).
Nota:
Questo messaggio non provoca una reazione di Stop Safety.
Questo messaggio può comparire anche quando dopo un aggiornamento automatico del firmware non è ancora stato eseguito un POWER OFF/ON (avviso A01007).

Rimedi: Aggiornare il firmware del Motor Module a una versione più recente.
Vedi anche: r9390 (SI Motion, versione sorveglianze di movim. sicure (Motor Module)), r9590 (Versione SI Motion, sorveglianze movimento sicure (Control Unit))

Reazione a A: NESSUNA

Tacitazione per A: NESSUNA

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

A01695 (F) SI Motion: Sensor Module sostituito

Valore di segnalazione: %1

Oggetto azion.: VECTOR_G130/G150

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)

A01696 (F) SI Motion: selezione test sorvegl. movim. durante l'avviamento

Valore di segnalazione: -

Oggetto azion.: VECTOR_G130/G150

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.: VECTOR_G130/G150

Effetto: NESSUNA

Tacitazione: NESSUNA

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

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 (Control Unit)), 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.: B_INF, TM54F_MA, VECTOR_G130/G150

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

Rimedi: Nessuna operazione necessaria.
Nota:
CU: Control Unit
SI: Safety Integrated

Reazione a F: Infeed: NESSUNO (OFF1, OFF2)
Vector: 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.: VECTOR_G130/G150

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)

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

C01700 SI Motion CU: STOP A attivato

Valore di segnalazione: -

Oggetto azion.: VECTOR_G130/G150

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

C01701 SI Motion CU: STOP B attivato

Valore di segnalazione: -

Oggetto azion.: VECTOR_G130/G150

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

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

C01706 SI Motion CU: Limite SAM/SBR superato

Valore di segnalazione: -

Oggetto azion.: VECTOR_G130/G150

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 SAM (Control Unit)), p9581 (SI Motion, valore riferimento rampa di frenatura (Control Unit)), p9582 (SI Motion, ritardo rampa di frenatura (Control Unit)), p9583 (SI Motion, tempo sorveglianza rampa di frenatura (Control Unit))

C01707 SI Motion CU: Tolleranza per arresto operativo sicuro superata

Valore di segnalazione: -

Oggetto azion.: VECTOR_G130/G150

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".

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 (Control Unit))

C01708 SI Motion CU: STOP C attivato

Valore di segnalazione: -

Oggetto azion.: VECTOR_G130/G150

Effetto: STOP2

Tacitazione: IMMEDIATAMENTE (POWER ON)

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

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 passaggio da STOP C a SOS (SBH) (Control Unit))

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.: VECTOR_G130/G150

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 passaggio da STOP D a SOS (SBH) (Control Unit))

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)

C01710 SI Motion CU: STOP E attivato

Valore di segnalazione: -

Oggetto azion.: VECTOR_G130/G150

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 passaggio da STOP E a SOS (SBH) (Control Unit))

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 2011 All Rights Reserved

C01711 SI Motion CU: Guasto in un canale di sorveglianza

Valore di segnalazione: %1

Oggetto azion.: VECTOR_G130/G150

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).
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.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

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).
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.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

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 (Control Unit)), r9725 (SI Motion, diagnostica STOP F)

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).

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

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).
- 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).

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

- 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!
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.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

- 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 (Motor Module)), p9500 (SI Motion, clock di sorveglianza (Control Unit))

C01712 SI Motion CU: Guasto durante l'elaborazione F-IO

Valore di segnalazione: %1

Oggetto azion.: VECTOR_G130/G150

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.
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).

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

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 (Motor Module)), p9500 (SI Motion, clock di sorveglianza (Control Unit))

C01714 SI Motion CU: Velocità limitata sicura superata

Valore di segnalazione: %1

Oggetto azion.: VECTOR_G130/G150

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 (SG) (Control Unit)), p9563 (SI Motion, reazione di stop specifica di SLS (SG) (Control Unit))

C01716 SI Motion CU: Tolleranza per direzione di movimento sicura superata

Valore di segnalazione: %1

Oggetto azion.: VECTOR_G130/G150

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.

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 (Control Unit)), p9565 (SI Motion, tempo di ritardo SDI (Control Unit)), p9566 (SI Motion, reazione di stop SDI (Control Unit))

C01745 SI Motion CU: Verifica coppia di frenatura durante test di frenatura

Valore di segnalazione: -

Oggetto azion.: VECTOR_G130/G150

Effetto: NESSUNO

Tacitazione: POWER ON (IMMEDIATAMENTE)

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

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.: VECTOR_G130/G150

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.: VECTOR_G130/G150

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

A01796 (F, N) SI Motion CU: Attesa di comunicazione

Valore di segnalazione: -

Oggetto azion.: VECTOR_G130/G150

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.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

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. (Control Unit)), p9801 (SI Abilitazione funzioni integrate nell'azionam. (Motor Module)), p10010 (SI assegnazione oggetti di azionamento)

Reazione a F: NESSUNO (OFF1, OFF2, OFF3)

Tacitazione per F: IMMEDIATAMENTE

Reazione a N: NESSUNA

Tacitazione per N: NESSUNA

C01798 SI Motion CU: Stop di prova in corso

Valore di segnalazione: -

Oggetto azion.: VECTOR_G130/G150

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.: VECTOR_G130/G150

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: Infeed: NESSUNO (OFF1, OFF2)
Vector: NESSUNO (ENCODER, IASC / FRENO DC, OFF1, OFF2, OFF3, STOP1, STOP2)

Tacitazione: IMMEDIATAMENTE (POWER ON)

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

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.

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

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

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.
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.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

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:
Infeed: OFF2 (NESSUNO, OFF1)
Vector: 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:
Infeed: OFF1
Vector: 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).

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

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

F01912 (N, A) Funz. sincrono al clock PB/PN, assenza segnale di funz. vitale

Valore di segnalazione: -

Oggetto azion.: Tutti gli oggetti

Effetto: Infeed: OFF1
Vector: 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

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

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

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
Vedi anche: p0115

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
Vedi anche: p0115

A01932 Sincronismo di clock PB/PN assente con DSC

Valore di segnalazione: -

Oggetto azion.: B_INF, ENCODER, VECTOR_G130/G150

Effetto: NESSUNA

Tacitazione: NESSUNA

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

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 (IF1 PROFIdrive Selezione telegramma)

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.
- 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

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

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: Infeed: OFF1 (NESSUNO, OFF2)
Vector: 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

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)

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

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

F01951 CU DRIVE-CLiQ: Manca clock di applicazione di sincronizzazione

Valore di segnalazione: %1

Oggetto azion.: Tutti gli oggetti

Effetto: OFF2 (NESSUNO)

Tacitazione: IMMEDIATAMENTE (POWER ON)

Causa: Il funzionamento di componenti DRIVE-CLiQ con un clock dell'applicazione diverso su una presa DRIVE-CLiQ richiede una sincronizzazione con la Control Unit. Questa sincronizzazione è fallita.
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 software del componente componente DRIVE-CLiQ.
- Aggiornare il software della Control Unit.

F01952 CU DRIVE-CLiQ: Sincronizzazione del componente non supportata

Valore di segnalazione: %1

Oggetto azion.: Tutti gli oggetti

Effetto: OFF2 (NESSUNO)

Tacitazione: IMMEDIATAMENTE (POWER ON)

Causa: La configurazione di sistema esistente richiede che i componenti DRIVE-CLiQ collegati supportino la sincronizzazione tra clock di base, clock DRIVE-CLiQ e clock dell'applicazione.
Tuttavia, non tutti i componenti DRIVE-CLiQ supportano questa sincronizzazione.
Valore di anomalia (r0949, interpretazione decimale):
Numero di componente del primo componente DRIVE-CLiQ difettoso.

Rimedi: Aggiornamento del firmware del componente indicato nel valore di anomalia.
Nota:
Eventualmente aggiornare anche altri componenti nella linea DRIVE-CLiQ.

A01953 CU DRIVE-CLiQ: Sincronizzazione non terminata

Valore di segnalazione: %1

Oggetto azion.: Tutti gli oggetti

Effetto: NESSUNA

Tacitazione: NESSUNA

Causa: Dopo l'inserzione del sistema di azionamento, la sincronizzazione tra clock di base, clock DRIVE-CLiQ e clock dell'applicazione è stata avviata e non ancora conclusa entro il tempo tollerato.
Valore di avviso (r2124, interpretazione decimale):
Solo per la diagnostica errori interna Siemens.

Rimedi: Eseguire un POWER ON per tutti i componenti (disinserzione/reinserzione).
Se si verifica l'errore dopo aver modificato i tempi di campionamento dell'azionamento, in presenza di un Terminal Module 31 (TM31) impostare questi tempi (p0115, p4099) con un numero intero rispetto ai clock dell'azionamento (p0115).

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

F01954 CU DRIVE-CLiQ: Sincronizzazione non eseguita correttamente

Valore di segnalazione: %1

Oggetto azion.: Tutti gli oggetti

Effetto: OFF2

Tacitazione: IMMEDIATAMENTE (POWER ON)

Causa: La sincronizzazione tra clock di base, clock DRIVE-CLiQ e clock dell'applicazione è stata avviata ma non ha potuto essere terminata correttamente (ad es. dopo l'inserzione).
Valore di anomalia (r0949, interpretazione decimale):
Solo per la diagnostica errori interna Siemens.

Rimedi: 1. Rimuovere la causa degli errori DRIVE-CLiQ eventualmente presenti.
2. Iniziare la nuova sincronizzazione, ad es. come segue:
- Estrarre e reinserire il master PROFIBUS.
- Riavviare il master PROFIBUS.
- Disattivare e riattivare la Control Unit.
- Eseguire un reset hardware della Control Unit (pulsante RESET, p0972).
- Eseguire un reset dei parametri caricando i parametri memorizzati (p0009 = 30, p0976 = 2, 3).

A01955 CU DRIVE-CLiQ: Sincronizzazione DO non terminata

Valore di segnalazione: %1

Oggetto azion.: Tutti gli oggetti

Effetto: NESSUNA

Tacitazione: NESSUNA

Causa: Dopo l'inserzione del sistema di azionamento, la sincronizzazione tra clock di base, clock DRIVE-CLiQ e clock dell'applicazione è stata avviata e non ancora conclusa entro il tempo tollerato.
Valore di avviso (r2124, interpretazione decimale):
Solo per la diagnostica errori interna Siemens.

Rimedi: Eseguire un POWER ON per tutti i componenti del DO (disinserzione/reinserzione).

A01980 PN: Interruzione collegamento ciclico

Valore di segnalazione: %1

Oggetto azion.: Tutti gli oggetti

Effetto: NESSUNA

Tacitazione: NESSUNA

Causa: Il collegamento ciclico a un controller PROFINET è interrotto.
Valore di avviso (r2124, interpretazione decimale):
numero del collegamento interrotto.

Rimedi: Stabilire il collegamento con PROFINET e attivare il master PROFINET con funzionamento ciclico.

A01981 PN: superato numero massimo controller

Valore di segnalazione: Info 1: %1, Info 2: %2

Oggetto azion.: Tutti gli oggetti

Effetto: NESSUNA

Tacitazione: NESSUNA

Causa: Un controller ha tentato di stabilire un collegamento con l'azionamento e in questo modo è stato superato il numero max. consentito di collegamenti PROFINET.
L'avviso viene emesso automaticamente dopo circa 30 secondi.
Valore di avviso (r2124, interpretazione esadecimale):
yyyyxxxx hex: yyyy = Info 1, xxxx = Info 2
Info 1 = 0: Numero collegamenti RT superato
Info 1 > 0: Numero collegamenti IRT superato
Info 2: Numero di collegamenti consentiti

Rimedi: Controllare la progettazione del controller PROFINET e l'impostazione di p8929.
Vedi anche: p8929 (Numero di Remote Controller PN)

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

A01982 PROFINET: secondo controller mancante

Valore di segnalazione: -

Oggetto azion.: Tutti gli oggetti

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.

Rimedi: Controllare la progettazione del controller PROFINET e l'impostazione di p8929.
Vedi anche: p8929 (Numero di Remote Controller PN)

A01989 PROFINET: Errore interno nella trasmissione ciclica dei dati

Valore di segnalazione: %1

Oggetto azion.: Tutti gli oggetti

Effetto: NESSUNA

Tacitazione: NESSUNA

Causa: I valori ciclici attuali e/o di riferimento non sono stati trasferiti negli intervalli di tempo progettati.
Valore di avviso (r2124, interpretazione esadecimale):
Solo per la diagnostica errori interna Siemens.

Rimedi: Impostare correttamente T_io_input oppure T_io_output.

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)

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

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)

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 2011 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 2011 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 2011 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

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

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
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 2011 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

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Causa: - Non è stato specificato alcun segnale da registrare.
- I segnali specificati non sono validi.
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 2011 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.: VECTOR_G130/G150

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.

Vedi anche: p0117 (Regolatore di corrente, tempo morto di calcolo, modalità), p0118 (Regolatore di corrente, tempo morto di calcolo)

© Siemens AG 2011 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
Vedi anche: r4950, r4955, p4956, r4957

F02151 (A) OA: Errore software interno

Valore di segnalazione: %1

Oggetto azion.: Tutti gli oggetti

Effetto: Infeed: OFF2 (NESSUNO, OFF1)
Vector: 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
Vedi anche: r4950, r4955, p4956, r4957

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 2011 All Rights Reserved

F03000 NVRAM Errore nell'azione

Valore di segnalazione: %1

Oggetto azion.: Tutti gli oggetti

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.
Vedi anche: p7770 (Azione NVRAM)

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).

F03500 (A) TM: Inizializzazione

Valore di segnalazione: %1

Oggetto azion.: Tutti gli oggetti

Effetto: OFF1 (OFF2)

Tacitazione: IMMEDIATAMENTE (POWER ON)

Causa: Nell'inizializzazione del Terminal Module, dei morsetti della Control Unit o del Terminal Board 30 si è verificato un errore software interno.
Valore di anomalia (r0949, interpretazione decimale):
yxxx dec
y = solo per la diagnostica errori interna Siemens
xxx = numero di componente (p0151)

Rimedi: - Disinserire e reinserire l'alimentazione di tensione della Control Unit.
- Verificare il collegamento DRIVE-CLiQ.
- Eventualmente sostituire il Terminal Module.
Il Terminal Module dovrebbe essere collegato direttamente a una presa DRIVE-CLiQ della Control Unit.
Se l'errore persiste, sostituire il Terminal Module.

Reazione a A: NESSUNA

Tacitazione per A: NESSUNA

A03501 TM: Mod. tempi campionam.

Valore di segnalazione: -

Oggetto azion.: Tutti gli oggetti

Effetto: NESSUNA

Tacitazione: NESSUNA

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Causa: I tempi di campionamento degli ingressi/uscite sono stati modificati.
Questa modifica ha effetto solo al successivo avviamento.

Rimedi: Eseguire un POWER ON.

F03505 (N, A) TM: Rottura conduttore dell'ingresso analogico

Valore di segnalazione: %1

Oggetto azion.: B_INF, CU_G_G130DP, CU_G_G130PN, CU_G_G150DP, CU_G_G150PN, ENCODER, HUB, TB30, TM31, TM54F_MA, TM54F_SL

Effetto: OFF1 (NESSUNO, OFF2)

Tacitazione: IMMEDIATAMENTE (POWER ON)

Causa: È intervenuta la sorveglianza della rottura conduttore per un ingresso analogico.
La corrente di ingresso dell'ingresso analogico ha superato il valore di soglia parametrizzato in p4061[x].
Indice x = 0: Ingresso analogico 0 (X522.1 ... .3)
Indice x = 1: Ingresso analogico 1 (X522.4 ... .5)
Valore di anomalia (r0949, interpretazione decimale):
yxxx dec
y = ingresso analogico (0 = ingresso analogico 0 (AI 0), 1 = ingresso analogico 1 (AI 1))
xxx = numero di componente (p0151)
Nota:
La sorveglianza rottura conduttore è attiva con il seguente tipo d'ingresso analogico:
p4056[x] = 3 (ingresso di corrente unipolare sorvegliato (+4 ... +20 mA)

Rimedi: - Verificare che non vi siano interruzioni nel cablaggio.
- Controllare l'intensità della corrente impressa; il segnale ricevuto potrebbe essere troppo piccolo.
- Verificare la resistenza di carico (250 Ohm).
Nota:
La corrente di ingresso misurata dal Terminal Module può essere letta in r4052[x].
Per p4056[x] = 3 (ingresso di corrente unipolare sorvegliato (+4 mA ... +20 mA)) vale:
Una corrente inferiore a 4 mA non viene visualizzata in r4052[x], bensì viene emesso r4052[x] = 4 mA.

Reazione a N: NESSUNA

Tacitazione per N: NESSUNA

Reazione a A: NESSUNA

Tacitazione per A: NESSUNA

F03505 (N, A) CU: Rottura conduttore dell'ingresso analogico

Valore di segnalazione: %1

Oggetto azion.: VECTOR_G130/G150

Effetto: OFF1 (NESSUNO, OFF2)

Tacitazione: IMMEDIATAMENTE (POWER ON)

Causa: È intervenuta la sorveglianza della rottura conduttore per un ingresso analogico.
La corrente di ingresso dell'ingresso analogico ha superato il valore di soglia parametrizzato in p4061[x].
Indice x = 0: Ingresso analogico 0 (X522.1 ... .3)
Indice x = 1: Ingresso analogico 1 (X522.4 ... .5)
Valore di anomalia (r0949, interpretazione decimale):
yxxx dec
y = ingresso analogico (0 = ingresso analogico 0 (AI 0), 1 = ingresso analogico 1 (AI 1))
xxx = numero di componente (p0151)
Nota:
La sorveglianza rottura conduttore è attiva con il seguente tipo d'ingresso analogico:
p4056[x] = 3 (ingresso di corrente unipolare sorvegliato (+4 ... +20 mA)

Rimedi: - Verificare che non vi siano interruzioni nel cablaggio.
- Controllare l'intensità della corrente impressa; il segnale ricevuto potrebbe essere troppo piccolo.
- Verificare la resistenza di carico (250 Ohm).
Nota:
La corrente di ingresso misurata dal Terminal Module può essere letta in r4052[x].
Per p4056[x] = 3 (ingresso di corrente unipolare sorvegliato (+4 mA ... +20 mA)) vale:
Una corrente inferiore a 4 mA non viene visualizzata in r4052[x], bensì viene emesso r4052[x] = 4 mA.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Reazione a N: NESSUNA
Tacitazione per N: NESSUNA
Reazione a A: NESSUNA
Tacitazione per A: NESSUNA

A03506 (F, N) Alimentazione della tensione 24 V assente

Valore di segnalazione: %1
Oggetto azion.: Tutti gli oggetti
Effetto: NESSUNA
Tacitazione: NESSUNA
Causa: Manca la tensione di alimentazione a 24 V per le uscite digitali (X124).
Rimedi: Controllare i morsetti per l'alimentazione della tensione (X124, L1+, M).
Reazione a F: NESSUNO
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.: B_INF, CU_G_G130DP, CU_G_G130PN, CU_G_G150DP, CU_G_G150PN, ENCODER, HUB, TB30, TM31, TM54F_MA, TM54F_SL
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: Infeed: NESSUNO (OFF1, OFF2)
Vector: NESSUNO
Tacitazione per F: IMMEDIATAMENTE (POWER ON)
Reazione a N: NESSUNA
Tacitazione per N: NESSUNA

A03510 (F, N) CU: Dati di calibrazione non plausibili

Valore di segnalazione: %1
Oggetto azion.: VECTOR_G130/G150
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.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

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: Infeed: NESSUNO (OFF1, OFF2)
Vector: NESSUNO

Tacitazione per F: IMMEDIATAMENTE (POWER ON)

Reazione a N: NESSUNA

Tacitazione per N: NESSUNA

A03550 TM: Frequenza intrinseca del filtro del valore di riferimento num. giri > Frequenza Shannon

Valore di segnalazione: -

Oggetto azion.: Tutti gli oggetti

Effetto: NESSUNA

Tacitazione: NESSUNA

Causa: La frequenza intrinseca di filtro del filtro del valore di riferimento del numero di giri (p1417) è maggiore della frequenza di Shannon.
La frequenza di Shannon si calcola con la seguente formula: 0.5 / p0115[0]

Rimedi: Ridurre la frequenza intrinseca del filtro del valore di riferimento del numero di giri (passa-basso PT2) (p1417).

F03590 (N, A) TM: Modulo non pronto

Valore di segnalazione: %1

Oggetto azion.: Tutti gli oggetti

Effetto: Infeed: OFF2 (NESSUNO)
Vector: OFF2 (ENCODER, IASC / FRENO DC, NESSUNO, OFF1, OFF3, STOP1, STOP2)

Tacitazione: IMMEDIATAMENTE (POWER ON)

Causa: Il Terminal Module interessato non invia né il segnale di pronto né dati ciclici validi.
Valore di anomalia (r0949, interpretazione decimale):
Numero di oggetto di azionamento del Terminal Module interessato.

Rimedi: - Controllare l'alimentazione di tensione a 24 V.
- Controllare il cablaggio DRIVE-CLiQ.
- Verificare se il tempo di campionamento dell'oggetto di azionamento interessato è diverso da zero (p4099[0]).

Reazione a N: NESSUNA

Tacitazione per N: NESSUNA

Reazione a A: NESSUNA

Tacitazione per A: NESSUNA

A05000 (N) Parte di potenza: Sovratemperatura radiatore invertitore

Valore di segnalazione: -

Oggetto azion.: B_INF, VECTOR_G130/G150

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.

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

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

A05001 (N) Parte di potenza: Sovratemperatura strato isolante del chip

Valore di segnalazione: -

Oggetto azion.: B_INF

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

A05001 (N) Parte di potenza: Sovratemperatura strato isolante del chip

Valore di segnalazione: -

Oggetto azion.: VECTOR_G130/G150

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?

Nota:
Se l'avviso viene emesso dopo aver ridotto il tempo di campionamento del regolatore di corrente (p0115[0]) durante l'identificazione dei dati del motore (misurazione da fermo), si consiglia di eseguire prima l'identificazione con il tempo di campionamento standard e quindi di reimpostare il tempo di campionamento.
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.: B_INF, VECTOR_G130/G150

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

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

A05003 (N) Parte di potenza: Sovratemperatura spazio interno

Valore di segnalazione: -

Oggetto azion.: B_INF, VECTOR_G130/G150

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

A05004 (N) Parte di potenza: Sovratemperatura del raddrizzatore

Valore di segnalazione: -

Oggetto azion.: B_INF, VECTOR_G130/G150

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

A05005 Impianto raffr.: Flusso volumetrico refrigerante insufficiente

Valore di segnalazione: %1

Oggetto azion.: B_INF, VECTOR_G130/G150

Effetto: NESSUNA

Tacitazione: NESSUNA

Causa: Impianto di raffreddamento: Avviso - Flusso volumetrico sotto il valore di avviso

Rimedi: Verificare i segnali di conferma e la parametrizzazione (p0260 ... p0267).
Verificare l'afflusso del liquido refrigerante.

A05006 (N) Parte di potenza: Sovratemperatura modello termico

Valore di segnalazione: -

Oggetto azion.: VECTOR_G130/G150

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

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

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.: VECTOR_G130/G150

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, r0293 (Parte di potenza, soglia di avviso, temperatura modello)

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

F05050 Circuito parallelo: Abilitazione impulsi nonostante blocco impulsi

Valore di segnalazione: %1

Oggetto azion.: B_INF, VECTOR_G130/G150

Effetto: Infeed: OFF2 (NESSUNO, OFF1)
Vector: OFF2 (NESSUNO, OFF1, OFF3, STOP1, STOP2)

Tacitazione: IMMEDIATAMENTE

Causa: Una parte di potenza segnala l'abilitazione degli impulsi anche se gli impulsi sono bloccati.
Valore di anomalia (r0949, interpretazione decimale):
Numero della parte di potenza interessata.

Rimedi: La parte di potenza è difettosa e deve essere sostituita.

F05051 Circuito parallelo: Manca parte di potenza abilitazione impulsi

Valore di segnalazione: %1

Oggetto azion.: B_INF, VECTOR_G130/G150

Effetto: Infeed: OFF2 (NESSUNO, OFF1)
Vector: OFF2 (NESSUNO, OFF1, OFF3, STOP1, STOP2)

Tacitazione: IMMEDIATAMENTE

Causa: In presenza di una o più parti di potenza gli impulsi non possono essere abilitati.
Valore di anomalia (r0949, interpretazione decimale):
Numero della parte di potenza interessata.

Rimedi: - Confermare le anomalie ancora in sospeso della parte di potenza.
- Bloccare gli impulsi della parte di potenza (p7001).

A05052 (F) Circuito parallelo: Asimmetria di corrente non consentita

Valore di segnalazione: %1

Oggetto azion.: B_INF, VECTOR_G130/G150

Effetto: NESSUNA

Tacitazione: NESSUNA

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Causa: Lo scostamento delle singole correnti delle parti di potenza supera la soglia di avviso indicata in p7010.
Valore di avviso (r2124, interpretazione decimale):
1: Fase U.
2: Fase V.
3: Fase W.

Rimedi: - Bloccare gli impulsi della parte di potenza difettosa (p7001).
- Verificare i cavi di collegamento. I contatti allentati possono provocare picchi di corrente.
- Le bobine motore sono asimmetriche o difettose e devono essere sostituite.
- I trasformatori di corrente devono essere calibrati o sostituiti.

Reazione a F: Infeed: NESSUNO (OFF1, OFF2)
Vector: NESSUNO (OFF1, OFF2, OFF3, STOP1, STOP2)

Tacitazione per F: IMMEDIATAMENTE

A05053 (F) Circuito parallelo: Asimmetria non consentita per tensione del circuito intermedio

Valore di segnalazione: -

Oggetto azion.: B_INF, VECTOR_G130/G150

Effetto: NESSUNA

Tacitazione: NESSUNA

Causa: Lo scostamento dei valori di misura della tensione del circuito intermedio supera la soglia di avviso specificata in p7011.

Rimedi: - Bloccare gli impulsi della parte di potenza difettosa (p7001).
- Verifica dei cavi di collegamento del circuito intermedio.
- La misura della tensione del circuito intermedio è difettosa e deve essere calibrata o rinnovata.

Reazione a F: Infeed: NESSUNO (OFF1, OFF2)
Vector: NESSUNO (OFF1, OFF2, OFF3, STOP1, STOP2)

Tacitazione per F: IMMEDIATAMENTE

A05054 Collegamento in parallelo: Parte di potenza disattivata

Valore di segnalazione: %1

Oggetto azion.: B_INF, VECTOR_G130/G150

Effetto: NESSUNA

Tacitazione: NESSUNA

Causa: Per l'oggetto di azionamento interessato sono attive meno parti di potenza collegate in parallelo di quante ne siano presenti nella topologia di riferimento. Per proseguire il funzionamento occorre ridurre la potenza.

Rimedi: Se necessario riattivare le parti di potenza disattivate.
Vedi anche: p0125 (Attivare/disattivare componente parte di potenza), p0895 (Attivare/disattivare componente parte di potenza), p0897 (Selezione asse in sosta)

F05055 Collegamento in parallelo: Parti di potenza con numeri di codice non consentiti

Valore di segnalazione: Parametro: %1

Oggetto azion.: B_INF

Effetto: OFF2 (NESSUNO)

Tacitazione: IMMEDIATAMENTE

Causa: I numeri di codice delle parti di potenza non sono consentiti.
Per i collegamenti in parallelo possono essere utilizzate solo parti di potenza con dati identici.
Cause possibili:
- I numeri di codice delle parti di potenza non coincidono.
Per gli apparecchi Booksize vale inoltre:
- Le parti di potenza impiegate non supportano un collegamento in parallelo.
- Il numero di parti di potenza nel collegamento in parallelo è troppo grande.
Valore di anomalia (r0949, interpretazione decimale):
Parametro in cui è stato rilevato il numero di codice non consentito della parte di potenza.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Rimedi: - Impiegare parti di potenza con lo stesso numero di codice.
Per gli apparecchi Booksize vale inoltre:
- Utilizzare parti di potenza che supportino il collegamento in parallelo.
- Ridurre il numero di parti di potenza nel collegamento in parallelo.

F05055 Collegamento in parallelo: Parti di potenza con numeri di codice non consentiti

Valore di segnalazione: Parametro: %1

Oggetto azion.: VECTOR_G130/G150

Effetto: OFF2 (NESSUNO)

Tacitazione: IMMEDIATAMENTE

Causa: I numeri di codice delle parti di potenza non coincidono.
Valore di anomalia (r0949, interpretazione decimale): parametro in cui è stato rilevato il primo numero di codice diverso della parte di potenza.

Rimedi: Impiegare parti di potenza con lo stesso numero di codice.
Per i collegamenti in parallelo possono essere utilizzate solo parti di potenza con dati identici.

F05056 Collegamento in parallelo: Versioni EEPROM diverse per parte di potenza

Valore di segnalazione: Parametro: %1

Oggetto azion.: B_INF, VECTOR_G130/G150

Effetto: OFF2 (NESSUNO)

Tacitazione: IMMEDIATAMENTE

Causa: Le versioni EEPROM delle parti di potenza non coincidono.
Valore di anomalia (r0949, interpretazione decimale):
Parametro in cui è stato rilevato il primo numero di versione diverso.

Rimedi: Impiegare parti di potenza con la stessa versione EEPROM.
Per i collegamenti in parallelo possono essere utilizzate solo parti di potenza con versioni EEPROM identiche.

F05057 Collegamento in parallelo: Versioni firmware diverse per parte di potenza

Valore di segnalazione: Parametro: %1

Oggetto azion.: B_INF, VECTOR_G130/G150

Effetto: OFF2 (NESSUNO)

Tacitazione: IMMEDIATAMENTE

Causa: Le versioni EEPROM delle parti di potenza collegate in parallelo non coincidono.
Valore di anomalia (r0949, interpretazione decimale):
Parametro in cui è stato rilevato il primo numero di versione diverso.

Rimedi: Impiegare parti di potenza con la stessa versione firmware.
Per i collegamenti in parallelo possono essere utilizzate solo parti di potenza con versioni del firmware identiche.

F05058 Collegamento in parallelo: Versioni EEPROM VSM differenti

Valore di segnalazione: Parametro: %1

Oggetto azion.: B_INF, VECTOR_G130/G150

Effetto: NESSUNO

Tacitazione: IMMEDIATAMENTE

Causa: Le versioni EEPROM dei Voltage Sensing Module (VSM) non coincidono.
Valore di anomalia (r0949, interpretazione decimale):
Parametro in cui è stato rilevato il primo numero di versione diverso.

Rimedi: Per i collegamenti in parallelo possono essere utilizzati solo Voltage Sensing Module (VSM) con versioni EEPROM identiche.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

F05059 Collegamento in parallelo: Versioni firmware diverse VSM

Valore di segnalazione: Parametro: %1

Oggetto azion.: B_INF, VECTOR_G130/G150

Effetto: NESSUNO

Tacitazione: IMMEDIATAMENTE

Causa: Le versioni del firmware del Voltage Sensing Module (VSM) non coincidono.
Valore di anomalia (r0949, interpretazione decimale):
Parametro in cui è stato rilevato il primo numero di versione diverso.

Rimedi: Per i collegamenti in parallelo possono essere utilizzati solo Voltage Sensing Module (VSM) con versioni del firmware identiche.

F05060 Collegamento in parallelo: Parte di potenza, versione del firmware non adeguata

Valore di segnalazione: Parametro: %1

Oggetto azion.: B_INF, VECTOR_G130/G150

Effetto: OFF2

Tacitazione: IMMEDIATAMENTE

Causa: Per il collegamento in parallelo delle parti di potenza è necessario un firmware a partire dalla versione V02.30.01.00.

Rimedi: Eseguire un aggiornamento del firmware del software delle parti di potenza (versione minima V02.30.01.00).

F05061 Numero alimentatori VSM

Valore di segnalazione: %1

Oggetto azion.: B_INF, VECTOR_G130/G150

Effetto: NESSUNO

Tacitazione: IMMEDIATAMENTE

Causa: Il numero di Voltage Sensing Module (VSM) attivi per l'oggetto di azionamento alimentatore con parti di potenza Chassis non è corretto.
Per A_Infeed (anche in caso di collegamento in parallelo) ad ogni parte di potenza attiva deve essere assegnato un VSM attivo.
Per S_Infeed deve essere assegnato all'oggetto di azionamento attivo almeno un VSM attivo.
Valore di anomalia (r0949, interpretazione decimale):
Numero di VSM associati attualmente all'oggetto di azionamento.

Rimedi: Adattare il numero di Voltage Sensing Module (VSM) attivi.

F06000 Alimentatore: Tempo di sorveglianza precarica scaduto

Valore di segnalazione: -

Oggetto azion.: B_INF

Effetto: OFF2 (OFF1)

Tacitazione: IMMEDIATAMENTE

Causa: Dopo l'attivazione del contattore di rete la parte di potenza non segnala lo stato READY nell'ambito del tempo di sorveglianza (p0857).
La precarica del circuito intermedio non ha potuto essere terminata per una delle seguenti cause:
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).
Vedi anche: p0210 (Tensione di collegamento apparecchi), p0857 (Parte di potenza, tempo di sorveglianza)

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Rimedi: Generale:
- Verificare la tensione di rete sui morsetti di collegamento dell'alimentatore.
- Controllare l'impostazione della tensione di rete (p0210).
- Controllare ed eventualmente aumentare il tempo di sorveglianza (p0857).
- Eventualmente tenere presenti altre segnalazioni della parte di potenza (ad es. F30027).
- Per gli apparecchi Booksize: attendere (circa 8 min.) fino a quando si siano raffreddate le resistenze di precarica. Preferibilmente separare l'alimentatore dalla rete.

Riguardo al punto 5:
- Rispettare la frequenza di precarica ammessa (vedere il Manuale del prodotto).

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.

F06010 Alimentatore: Parte di potenza EP, tensione 24 V mancante durante funzionamento

Valore di segnalazione: -

Oggetto azion.: B_INF

Effetto: OFF2 (OFF1)

Tacitazione: IMMEDIATAMENTE (POWER ON)

Causa: L'abilitazione impulsi è stata rimossa durante il funzionamento tramite il morsetto EP sul Line Module (X21.3, X21.4).
Nota:
EP: Enable Pulses (abilitazione impulsi)

Rimedi:
- Non aprire l'interruttore di rete durante il funzionamento, ma solo in presenza di un blocco impulsi.
- Controllare il cablaggio del morsetto EP (X21.3, X21.4) sul Line Module ed escludere ogni contatto difettoso.

F06100 Alimentatore: Disinserzione a causa di sottotensione di rete

Valore di segnalazione: %1

Oggetto azion.: B_INF

Effetto: OFF2 (OFF1)

Tacitazione: IMMEDIATAMENTE (POWER ON)

Causa: Il valore filtrato (stazionario) della tensione di rete è inferiore alla soglia di anomalia (p0283).
Condizione di anomalia: Veff < p0283 * p0210.
Valore di anomalia (r0949, virgola mobile):
Tensione di rete stazionaria attuale.

Rimedi:
- Controllare la rete.
- Controllare la tensione di collegamento (p0210).
- Controllare il valore di soglia (p0283).

A06105 (F) Alimentatore: Sottensione di rete

Valore di segnalazione: %1

Oggetto azion.: B_INF

Effetto: NESSUNA

Tacitazione: NESSUNA

Causa: Il valore filtrato (stazionario) della tensione di rete è inferiore alla soglia di avviso (p0282).
Condizione di avviso: Veff < p0282 * p0210.
Valore di avviso (r2124, virgola mobile):
Tensione di rete stazionaria attuale.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Rimedi: - Controllare la rete.
- Controllare la tensione di collegamento (p0210).
- Controllare la soglia di avviso (p0282).

Reazione a F: NESSUNO (OFF1, OFF2)

Tacitazione per F: IMMEDIATAMENTE (POWER ON)

F06210 Alimentatore: Corrente totale troppo elevata

Valore di segnalazione: %1

Oggetto azion.: B_INF

Effetto: OFF2 (OFF1)

Tacitazione: IMMEDIATAMENTE (POWER ON)

Causa: La somma livellata delle correnti di fase (i1 + i2 + i3) è superiore al 4 % della corrente massima della parte di potenza (r0209).
Cause possibili:
- È presente una dispersione verso terra nel circuito intermedio che provoca una corrente totale elevata (r0069.6). La componente di corrente continua nelle correnti di rete può provocare il danneggiamento o la distruzione di parte di potenza, bobina di commutazione o filtro di rete!
- La compensazione del punto di zero della misura della corrente non è stata effettuata (p3491, A06602).
- Misura della corrente guasta nella parte di potenza.
Valore di anomalia (r0949, virgola mobile):
Somma livellata delle correnti di fase.

Rimedi: - Controllare se nel circuito intermedio vi è una dispersione verso terra a bassa o ad alta resistenza ed eventualmente eliminare tale dispersione verso terra.
- Aumentare il tempo di sorveglianza della misura dell'offset di corrente (p3491).
- Eventualmente sostituire la parte di potenza.

F06211 Alimentatore: Corrente totale troppo elevata

Valore di segnalazione: %1

Oggetto azion.: VECTOR_G130/G150

Effetto: OFF2

Tacitazione: IMMEDIATAMENTE (POWER ON)

Causa: La somma livellata delle correnti di fase (i1 + i2 + i3) è troppo elevata. La corrente totale ha superato la soglia di sorveglianza parametrizzata per la sorveglianza dei guasti verso terra (p0287).
Cause possibili:
- È presente una dispersione verso terra nel circuito intermedio che determina una corrente totale elevata (r0069.6). La componente di corrente continua nelle correnti di rete può provocare il danneggiamento o la distruzione di parte di potenza, bobina di commutazione o filtro di rete!
- La compensazione del punto di zero della misura della corrente non è stata effettuata (p3491, A06602).
- Misura della corrente errata nella parte di potenza.
Valore di anomalia (r0949, virgola mobile):
Somma livellata delle correnti di fase.

Rimedi: - Controllare se nella rete vi è una dispersione verso terra ed eventualmente eliminarla.
- Controllare la soglia impostata per la protezione contro le dispersioni verso terra (p0287).
- Eventualmente sostituire la parte di potenza.

A06215 (F) Alimentatore: Corrente totale troppo elevata

Valore di segnalazione: %1

Oggetto azion.: B_INF

Effetto: NESSUNA

Tacitazione: NESSUNA

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Causa: La somma livellata delle correnti di fase (i1 + i2 + i3) è superiore al 3 % della corrente massima della parte di potenza (r0209).
Cause possibili:
- È presente una dispersione verso terra nel circuito intermedio che provoca una corrente totale elevata (r0069.6). La componente di corrente continua nelle correnti di rete può provocare il danneggiamento o la distruzione di parte di potenza, bobina di commutazione o filtro di rete!
- La compensazione del punto di zero della misura della corrente non è stata effettuata (p3491, A06602).
- Misura della corrente guasta nella parte di potenza.
Valore di avviso (r2124, virgola mobile):
Somma livellata delle correnti di fase.

Rimedi: - Controllare se nel circuito intermedio vi è una dispersione verso terra a bassa o ad alta resistenza ed eventualmente eliminare tale dispersione verso terra.
- Aumentare il tempo di sorveglianza della misura dell'offset di corrente (p3491).
- Eventualmente sostituire la parte di potenza.

Reazione a F: NESSUNO (OFF1, OFF2)

Tacitazione per F: IMMEDIATAMENTE (POWER ON)

A06301 (F) Alimentatore: Sovratensione di rete

Valore di segnalazione: Tensione di rete: %1

Oggetto azion.: B_INF

Effetto: NESSUNA

Tacitazione: NESSUNA

Causa: Il valore filtrato (stazionario) della tensione di rete effettiva Veff è più elevato della soglia di avviso (p0281).
Condizione di avviso: Veff > p0281 * p0210.
Valore di avviso (r2124, virgola mobile):
Tensione di rete stazionaria attuale.

Rimedi: - Controllare la rete.
- Controllare la tensione di collegamento (p0210).
- Controllare la soglia di avviso (p0281).
Vedi anche: p0210 (Tensione di collegamento apparecchi)

Reazione a F: NESSUNO (OFF1, OFF2)

Tacitazione per F: IMMEDIATAMENTE (POWER ON)

F06310 (A) Alimentatore: Tensione di collegamento (p0210) parametrizzata in modo errato

Valore di segnalazione: Tensione di rete: %1

Oggetto azion.: B_INF

Effetto: NESSUNO (OFF1, OFF2)

Tacitazione: IMMEDIATAMENTE (POWER ON)

Causa: Una volta terminata la precarica è stata calcolata la tensione di rete Veff in base alla tensione del circuito intermedio misurata. Questa tensione Veff è compresa nel campo di tolleranza della tensione di rete.
Il campo di tolleranza è: 85 % * p0210 < Veff < 110 % * p0210.
Valore di avviso (r2124, virgola mobile):
Tensione di rete effettiva Veff.
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

F06310 (A) Tensione di collegamento (p0210) parametrizzata in modo errato

Valore di segnalazione: -

Oggetto azion.: VECTOR_G130/G150

Effetto: NESSUNO (OFF1, OFF2)

Tacitazione: IMMEDIATAMENTE (POWER ON)

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Causa: A precarica conclusa, negli apparecchi AC/AC la tensione del circuito intermedio misurata si trova fuori dal campo di tolleranza: 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

F06311 Alimentatore: Tensione di collegamento (p0210) errata

Valore di segnalazione: Tensione di rete: %1

Oggetto azion.: B_INF

Effetto: OFF2 (OFF1)

Tacitazione: IMMEDIATAMENTE (POWER ON)

Causa: Il valore nominale della tensione di rete indicato in p0210 si trova al di fuori del campo di tensione nominale della parte di potenza.
Una volta terminata la precarica è stata calcolata la tensione di rete attuale Ueff in base alla tensione del circuito intermedio misurata. Questa tensione Ueff non è compresa nel campo di tolleranza ampliato della tensione di rete impostata in p0210.
Per il campo di tolleranza ampliato vale: 75 % * p0210 < Ueff < 120 % * p0210.
Valore di avviso (r2124, virgola mobile):
Tensione di rete effettiva Veff.
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)

A06601 (F) Alimentatore: Misura offset di corrente interrotta

Valore di segnalazione: %1

Oggetto azion.: B_INF

Effetto: NESSUNA

Tacitazione: NESSUNA

Causa: Guasto della misura di corrente o presenza di una corrente continua durante la misura dell'offset.
Valore di avviso (r2124, interpretazione decimale):
1: Corrente di fase troppo elevata durante la compensazione dell'offset di corrente.
2: L'offset di corrente misurato è maggiore del 3% della corrente massima consentita del trasformatore (ad es. a causa di una dispersione verso terra del circuito intermedio).

Rimedi: Valore di avviso = 1:
- Rimedio possibile in caso di assenza di contattore di rete: attivare la rete sufficientemente prima di OFF1 = 1.
Valore di avviso = 2:
- Guasto della misura di corrente o presenza di una corrente continua durante la misura dell'offset.
- Controllare se vi sono dispersioni verso terra nel circuito intermedio.

Reazione a F: NESSUNO (OFF1, OFF2)

Tacitazione per F: IMMEDIATAMENTE (POWER ON)

A06602 (F) Alimentatore: Misura offset di corrente non possibile

Valore di segnalazione: -

Oggetto azion.: B_INF

Effetto: NESSUNA

Tacitazione: NESSUNA

Causa: Dopo OFF1 = 1 non è stato possibile eseguire una misura valida dell'offset di corrente prima dell'attivazione del contattore di rete nell'ambito del tempo di sorveglianza (p3491). Gli offset di corrente vengono impostati a 0.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Rimedi: - Controllare se vi sono dispersioni verso terra nel circuito intermedio. Una dispersione verso terra può provocare la distruzione delle unità!
- Controllare ed eventualmente aumentare l'impostazione del tempo di sorveglianza (p3491). Per una misura valida sono necessari almeno 100 ms (p3491 > 100 ms).
Attenzione:
senza misura valida può risultare compromessa la qualità della regolazione di tensione del circuito intermedio.

Reazione a F: NESSUNO (OFF1, OFF2)

Tacitazione per F: IMMEDIATAMENTE (POWER ON)

F06700 (A) Alimentatore: Il contattore di rete scatta sotto carico

Valore di segnalazione: -

Oggetto azion.: B_INF

Effetto: NESSUNO (OFF2)

Tacitazione: IMMEDIATAMENTE

Causa: Il contattore di rete dell'alimentatore deve scattare in caso di comando ON sotto carico.

Rimedi: - Non caricare il circuito intermedio se l'alimentatore non fornisce alcuna segnalazione di servizio (r0863.0 = 1).
- Dopo la disattivazione dell'alimentatore devono essere disattivate tutte le parti di potenza collegate al circuito intermedio. Per fare questo occorre interconnettere in modo adatto la segnalazione di servizio dell'alimentatore (r0863.0).

Reazione a A: NESSUNA

Tacitazione per A: NESSUNA

A06810 (F) Alimentazione: Tensione del circuito intermedio soglia di avviso

Valore di segnalazione: -

Oggetto azion.: B_INF

Effetto: NESSUNA

Tacitazione: NESSUNA

Causa: La tensione del circuito intermedio è scesa sotto la soglia di avviso durante il funzionamento. La soglia di avviso risulta dalla somma di p0279 e r0296.
Le cause possibili sono:
- Interruzione della tensione di rete o un altro guasto della rete.
- Sovraccarico dell'alimentatore.
- Per Active Line Module: regolatore parametrizzato in modo errato.
Vedi anche: p0279 (Soglia di avviso offset tensione circuito intermedio), r0296 (Tensione del circuito intermedio, soglia di sottotensione)

Rimedi: - Controllare la tensione di rete e la qualità della rete.
- Ridurre l'assorbimento di potenza, evitare cambi di carico intermittenti.
- Per Active Line Module: adattare la parametrizzazione del regolatore (ad es. con un'identificazione automatica della rete (p3410=4, 5)).

Reazione a F: NESSUNO (OFF1, OFF2)

Tacitazione per F: IMMEDIATAMENTE (POWER ON)

A06900 (F) Braking Module: Anomalia (1-> 0)

Valore di segnalazione: %1

Oggetto azion.: B_INF

Effetto: NESSUNA

Tacitazione: NESSUNA

Causa: Il Braking Module segnala una "anomalia (1 -> 0)" sul morsetto X21.4 (forma costruttiva "Booksize") o sul morsetto X21.5 (forma costruttiva "Chassis").
Questo segnale viene interconnesso tramite l'ingresso binettore p3866[0...7].
Vedi anche: p3866 (Anomalia del Braking Module)

Rimedi: - Ridurre i processi di frenatura.
- Verificare l'ingresso binettore p3866[0...7] e il cablaggio del morsetto X21.4 (forma costruttiva "Booksize") o del morsetto X21.5 (forma costruttiva "Chassis").

Reazione a F: NESSUNO (OFF2)

Tacitazione per F: IMMEDIATAMENTE

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

A06901 Braking Module: Preallarme disinserzione I2t

Valore di segnalazione: %1

Oggetto azion.: B_INF

Effetto: NESSUNA

Tacitazione: NESSUNA

Causa: Il Braking Module segnala un preallarme disinserzione I2t sul morsetto X21.3.
Questo segnale viene interconnesso tramite l'ingresso binettore p3865[0...7].
Nota:
Il preallarme disinserzione I2t è possibile solo per la forma costruttiva "Booksize". Con la forma costruttiva "Chassis" questa funzione non viene supportata.

Rimedi: - Ridurre i processi di frenatura.
- Verificare l'ingresso binettore p3865[0...7] e il cablaggio del morsetto X21.3 del Braking Module interessato.

A06904 (N) Braking Module interno bloccato

Valore di segnalazione: %1

Oggetto azion.: B_INF

Effetto: NESSUNA

Tacitazione: NESSUNA

Causa: Il Braking Module interno è stato bloccato tramite l'ingresso binettore p3680 = segnale 1.
In stato di blocco non è possibile ridurre l'energia tramite la resistenza di frenatura.
Vedi anche: p3680 (Blocco del Braking Module interno)

Rimedi: Sbloccare il Braking Module interno (BI: p3680 = segnale 0).

Reazione a N: NESSUNA

Tacitazione per N: NESSUNA

A06905 Braking Module interno: Avviso disinserzione I2t

Valore di segnalazione: %1

Oggetto azion.: B_INF

Effetto: NESSUNA

Tacitazione: NESSUNA

Causa: Il Braking Module interno emette un avviso a causa di un valore I2t troppo elevato.
Si è raggiunto l'80 % della durata massima di attivazione della resistenza di frenatura.
Nota:
Questo messaggio viene visualizzato anche tramite BO: p3685.
Vedi anche: r3685 (Digital Braking Module, preallarme disinserzione I2t)

Rimedi: Ridurre i processi di frenatura.

F06906 (A) Anomalia del Braking Module interno

Valore di segnalazione: %1

Oggetto azion.: B_INF

Effetto: NESSUNO

Tacitazione: IMMEDIATAMENTE

Causa: Il Braking Module interno segnala un'anomalia dovuta a sovracorrente oppure a un valore I2t troppo elevato e viene quindi bloccato.
Nota:
Questo messaggio viene visualizzato anche tramite BO: p3686.
Valore di anomalia (r0949, interpretazione bit per bit):
Bit 0 = 1: Superamento I2t
Bit 1 = 1: Sovracorrente
Vedi anche: r3686 (Digital Braking Module, anomalia)

Rimedi: Ridurre i processi di frenatura.

Reazione a A: NESSUNA

Tacitazione per A: NESSUNA

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

F06907 Sovratemperatura del Braking Module interno

Valore di segnalazione: -

Oggetto azion.: B_INF

Effetto: OFF2 (NESSUNO, OFF1)

Tacitazione: IMMEDIATAMENTE

Causa: Il sensore di temperatura collegato della resistenza di frenatura segnala una sovratemperatura.
Il Braking Module resta attivo. Se la sovratemperatura sussiste per oltre 60 s, si verifica l'anomalia F06908 e il Braking Module viene disinserito.
Vedi anche: r3687 (Digital Braking Module, preallarme sovratemperatura)

Rimedi: - Ridurre la temperatura sul sensore.
- Controllare la connessione del sensore di temperatura.

F06908 Sovratemperatura del Braking Module interno, disinserzione

Valore di segnalazione: -

Oggetto azion.: B_INF

Effetto: OFF2 (OFF1)

Tacitazione: IMMEDIATAMENTE

Causa: Disinserzione del Braking Module per effetto della sovratemperatura rilevata dal sensore di temperatura della resistenza di frenatura.
La sovratemperatura viene segnalata dal sensore se sussiste per oltre 60 s.
Vedi anche: r3688 (Sovratemperatura del Braking Module interno, disinserzione)

Rimedi: - Ridurre la temperatura sul sensore.
- Controllare la connessione del sensore di temperatura.

F06909 Anomalia tensione collettore-emettitore (Uce) del Braking Module interno

Valore di segnalazione: %1

Oggetto azion.: B_INF

Effetto: OFF2

Tacitazione: IMMEDIATAMENTE

Causa: La caduta della tensione collettore-emettitore (Uce) ha provocato l'errore Uce e la disinserzione.
Vedi anche: r3689 (Braking Module digitale, anomalia tensione collettore-emettitore)

Rimedi: - Eseguire un POWER ON (disinserzione/inserzione).
- Sostituire l'apparecchio.

A06921 (N) Resistenza di frenatura, asimmetria di fase

Valore di segnalazione: -

Oggetto azion.: VECTOR_G130/G150

Effetto: NESSUNA

Tacitazione: NESSUNA

Causa: Le tre resistenze del chopper di frenatura non sono simmetriche.

Rimedi: - Verificare i cavi di alimentazione delle resistenze di frenatura.
- Aumentare p1364.
Vedi anche: p1360 (Chopper di frenatura, resistenza di frenatura fredda), p1362 (Chopper di frenatura, soglia di inserzione), r1363 (Chopper di frenatura, tensione di uscita), p1364 (Chopper di frenatura, resistenza, asimmetria)

Reazione a N: NESSUNA

Tacitazione per N: NESSUNA

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

F06922 Resistenza di frenatura, interruzione di fase

Valore di segnalazione: %1

Oggetto azion.: VECTOR_G130/G150

Effetto: NESSUNO

Tacitazione: IMMEDIATAMENTE

Causa: Rilevata un'interruzione di fase di una resistenza di frenatura.
Valori di anomalia:
11 = fase U
12 = fase V
13 = fase W
Vedi anche: p3235 (Messaggio di mancanza fase, tempo di sorveglianza motore)

Rimedi: Verificare i cavi di alimentazione delle resistenze di frenatura.
Vedi anche: p1360 (Chopper di frenatura, resistenza di frenatura fredda), p1362 (Chopper di frenatura, soglia di inserzione), r1363 (Chopper di frenatura, tensione di uscita), p1364 (Chopper di frenatura, resistenza, asimmetria)

F07011 Azionamento: Sovratemperatura motore

Valore di segnalazione: %1

Oggetto azion.: VECTOR_G130/G150

Effetto: OFF2 (NESSUNO, OFF1, OFF3, STOP1, STOP2)

Tacitazione: IMMEDIATAMENTE

Causa: KTY o nessun sensore:
la temperatura del motore misurata o la temperatura del modello ha superato la soglia di anomalia (p0605) oppure il temporizzatore (p0606) è scaduto dopo il superamento della soglia di avviso (p0604).
Avviene la reazione parametrizzata in p0610.
PTC o contatto normalmente chiuso bimetallico:
la soglia di intervento di 1650 Ohm è stata superata o il contatto normalmente chiuso è stato aperto e il temporizzatore (p0606) è scaduto. Avviene la reazione parametrizzata in p0610.
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), p0610 (Reazione sovratemperatura motore)

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.: VECTOR_G130/G150

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)

Reazione a N: NESSUNA

Tacitazione per N: NESSUNA

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

A07015 Azionamento: Sensore della temperatura motore, avviso

Valore di segnalazione: %1

Oggetto azion.: VECTOR_G130/G150

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, p0600 (Sensore della temperatura motore per sorveglianza), p0601, p0607 (Errore sensore della temperatura, temporizzatore)

F07016 Azionamento: Sensore della temperatura motore, anomalia

Valore di segnalazione: %1

Oggetto azion.: VECTOR_G130/G150

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, p0600 (Sensore della temperatura motore per sorveglianza), p0601, p0607 (Errore sensore della temperatura, temporizzatore)

F07080 Azionamento: Parametri di regolazione errati

Valore di segnalazione: Parametro: %1

Oggetto azion.: B_INF, ENCODER, HUB, TB30, TM31, TM54F_MA, TM54F_SL, VECTOR_G130/G150

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
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, p0357, p0358, p0360, p0400, p0404, p0408, p0640, p1082, p1300

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

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, p0700, p1000 (Macro ingr. connettore (CI) per valori di rifer. di num. di giri), p1500 (Macro ingr. connettore (CI) per valori di rifer. della coppia)

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, p0700, p1000 (Macro ingr. connettore (CI) per valori di rifer. di num. di giri), p1500 (Macro ingr. connettore (CI) per valori di rifer. della coppia)

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 2011 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.: B_INF, VECTOR_G130/G150

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.: B_INF, ENCODER, VECTOR_G130/G150

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)

F07088 Commutazione unità: Violazione di limite di parametro a causa di commutazione unità

Valore di segnalazione: Parametro: %1

Oggetto azion.: B_INF, ENCODER, VECTOR_G130/G150

Effetto: NESSUNO

Tacitazione: IMMEDIATAMENTE

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

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.

F07100 Azionamento: Tempi di campionamento non resettabili

Valore di segnalazione: Parametro: %1

Oggetto azion.: B_INF, VECTOR_G130/G150

Effetto: NESSUNO

Tacitazione: IMMEDIATAMENTE

Causa: Quando si azzerano i parametri di azionamento (p0976), non è possibile azzerare i tempi di campionamento mediante p0111, p0112, p0115.
Valore di anomalia (r0949, interpretazione decimale):
Parametro la cui impostazione impedisce il ripristino dei tempi di campionamento.
Vedi anche: r0110 (Tempi di campionamento di base)

Rimedi: - Proseguire con i tempi di campionamento impostati.
- Reimpostare il clock di base p0110[0] al valore originale prima di azzerare i parametri dell'azionamento.
Vedi anche: r0110 (Tempi di campionamento di base)

F07110 Azionamento: Tempi di campionamento e clock di base non adeguati

Valore di segnalazione: Parametro: %1

Oggetto azion.: Tutti gli oggetti

Effetto: NESSUNO

Tacitazione: IMMEDIATAMENTE

Causa: I tempi di campionamento parametrizzati non corrispondono al clock di base.
Valore di anomalia (r0949, interpretazione decimale):
Il valore di anomalia specifica il parametro interessato.
Vedi anche: r0110, r0111, p0115

Rimedi: Immettere i tempi di campionamento del regolatore di corrente in modo identico al clock di base, ad es. selezionando p0112. Fare attenzione alla selezione del clock di base in p0111.
I tempi di campionamento in p0115 possono essere modificati manualmente solo nella preimpostazione dei tempi di campionamento 'Esperti' (p0112).
Vedi anche: r0110, r0111, p0112, p0115

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

A07200 Azionamento: priorità di comando del comando ON attiva

Valore di segnalazione: -

Oggetto azion.: B_INF, ENCODER, VECTOR_G130/G150

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.: B_INF, ENCODER, VECTOR_G130/G150

Effetto: Infeed: OFF1 (NESSUNO, OFF2)
Vector: 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.: B_INF, VECTOR_G130/G150

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

F07311 Bypass interruttore motore

Valore di segnalazione: Causa dell'errore: %1 bin

Oggetto azion.: VECTOR_G130/G150

Effetto: OFF2

Tacitazione: IMMEDIATAMENTE

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Causa: Valore di anomalia (r0949, interpretazione bit per bit):
Bit 1: Manca conferma interruttore "chiuso".
Bit 2: Manca conferma interruttore "aperto".
Bit 3: Conferma interruttore troppo lenta.
Dopo l'inserzione si attende la risposta positiva. Se la risposta arriva oltre il tempo impostato, si verifica una disinserzione per anomalia.
Bit 6: La conferma dell'interruttore di azionamento è incoerente con lo stato di bypass.
all'inserzione o in Staging l'interruttore dell'azionamento è chiuso.
Vedi anche: p1260 (Configurazione bypass), r1261 (Parola di stato e di comando bypass), p1266 (Comando di controllo bypass), p1267 (Configurazione sorgente di commutazione bypass), p1269 (Bypass interruttore, conferma), p1274 (Tempo di sorveglianza interruttore bypass)

Rimedi: - Verificare la trasmissione dei segnali di conferma.
- Verificare l'interruttore.

F07312 Interruttore rete bypass

Valore di segnalazione: Causa dell'errore: %1 bin

Oggetto azion.: VECTOR_G130/G150

Effetto: OFF2

Tacitazione: IMMEDIATAMENTE

Causa: Valore di anomalia (r0949, interpretazione bit per bit):
Bit 1: Manca conferma interruttore "chiuso".
Bit 2: Manca conferma interruttore "aperto".
Bit 3: Conferma interruttore troppo lenta.
Dopo l'inserzione si attende la risposta positiva. Se la risposta arriva oltre il tempo impostato, si verifica una disinserzione per anomalia.
Bit 6: La conferma dell'interruttore di rete è incoerente con lo stato di bypass.
All'inserzione o in Staging l'interruttore di rete è chiuso senza che questo venga richiesto dal bypass.
Vedi anche: p1260 (Configurazione bypass), r1261 (Parola di stato e di comando bypass), p1266 (Comando di controllo bypass), p1267 (Configurazione sorgente di commutazione bypass), p1269 (Bypass interruttore, conferma), p1274 (Tempo di sorveglianza interruttore bypass)

Rimedi: - Verificare la trasmissione dei segnali di conferma.
- Verificare l'interruttore.

F07320 Azionamento: Riavvio automatico interrotto

Valore di segnalazione: %1

Oggetto azion.: B_INF

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).

F07320 Azionamento: Riavvio automatico interrotto

Valore di segnalazione: %1

Oggetto azion.: VECTOR_G130/G150

Effetto: OFF2

Tacitazione: IMMEDIATAMENTE

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

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).
- Ridurre il tempo di attesa per il ripristino del contatore di avviamento p1213[1], in modo che venga registrato un numero di errori inferiore nell'intervallo di tempo.

A07321 Azionamento: Riavvio automatico attivo

Valore di segnalazione: -

Oggetto azion.: B_INF, VECTOR_G130/G150

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).

F07330 Riavviamento al volo: Corrente di ricerca misurata troppo piccola

Valore di segnalazione: -

Oggetto azion.: VECTOR_G130/G150

Effetto: OFF2 (NESSUNO, OFF1)

Tacitazione: IMMEDIATAMENTE

Causa: Durante il riavviamento al volo è stato rilevato che la corrente di ricerca raggiunta è troppo bassa.
È possibile che il motore non sia collegato.

Rimedi: Controllare i cavi di collegamento del motore.

F07331 Riavviamento al volo: Funzione non supportata

Valore di segnalazione: -

Oggetto azion.: VECTOR_G130/G150

Effetto: OFF2 (NESSUNO, OFF1)

Tacitazione: IMMEDIATAMENTE

Causa: L'inserimento su un motore in rotazione è impossibile. La funzione "riavviamento al volo" non viene supportata nei seguenti casi:
Motore sincrono ad eccitazione permanente e ad eccitazione esterna (PEM, FEM): funzionamento con caratteristica V/f.
Motore sincrono ad eccitazione permanente (PEM): funzionamento senza encoder senza collegamento di un Voltage Sensing Module (VSM).

Rimedi: - Deselezionare la funzione "Riavviamento al volo" (p1200 = 0).
- Cambiare la modalità operativa di controllo/regolazione (p1300).
- Collegare il Voltage Sensing Module (VSM) (misura della tensione).

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

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

A07400 (N) Azionamento: Regolatore tensione massima del circuito intermedio attivo

Valore di segnalazione: -

Oggetto azion.: VECTOR_G130/G150

Effetto: NESSUNA

Tacitazione: NESSUNA

Causa: Il regolatore di tensione del circuito intermedio è stato attivato a causa del superamento della soglia massima di inserzione (r1242, r1282).
I tempi di decelerazione vengono aumentati automaticamente per mantenere la tensione del circuito intermedio (r0070) nell'ambito dei limiti consentiti. Si verifica uno scostamento di regolazione tra velocità di riferimento e velocità attuale.
Alla disinserzione del regolatore di tensione del circuito intermedio l'uscita del generatore di rampa viene quindi impostata al valore attuale della velocità.
Vedi anche: r0056 (Parola di stato regolazione), p1240 (Configurazione regolatore Vdc o sorveglianza Vdc), p1280 (Configurazione regolatore Vdc o sorveglianza Vdc (V/f))

Rimedi: Se non si desidera l'intervento del regolatore:
- Aumentare i tempi di decelerazione.
- Disinserire il regolatore Vdc_max (p1240 = 0 per regolazione vettoriale, p1280 = 0 per controllo V/f).
Se i tempi di decelerazione non devono essere modificati:
- Utilizzare un chopper o un'unità di recupero.

Reazione a N: NESSUNA

Tacitazione per N: NESSUNA

A07401 (N) Azionamento: regolatore tens. max del circuito interm. disattiv.

Valore di segnalazione: -

Oggetto azion.: VECTOR_G130/G150

Effetto: NESSUNA

Tacitazione: NESSUNA

Causa: Il regolatore Vdc_max non è in grado di mantenere la tensione del circuito intermedio (r0070) al di sotto del valore limite (r1242, r1282) ed è stato quindi disattivato.
- La tensione di rete è permanentemente più elevata di quanto specificato per la parte di potenza.
- Il motore è permanentemente nella modalità di funzionamento generatorio a causa di un carico motore.

Rimedi: - Verificare che la tensione in ingresso sia compresa nel campo consentito.
- Verificare che il ciclo e i limiti di carico siano compresi nei valori consentiti.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Reazione a N: NESSUNA
Tacitazione per N: NESSUNA

A07402 (N) Azionamento: Regolatore tensione minima del circuito intermedio attivo

Valore di segnalazione: -
Oggetto azion.: VECTOR_G130/G150
Effetto: NESSUNA
Tacitazione: NESSUNA
Causa: Il regolatore di tensione del circuito intermedio è stato attivato perché il valore è sceso al di sotto della soglia minima di inserzione (r1246, r1286).
L'energia cinetica del motore viene utilizzata per bufferizzare il circuito intermedio. In questo modo l'azionamento viene frenato.
Vedi anche: r0056 (Parola di stato regolazione), p1240 (Configurazione regolatore Vdc o sorveglianza Vdc), p1280 (Configurazione regolatore Vdc o sorveglianza Vdc (V/f))
Rimedi: L'avviso scompare al ritorno dell'alimentazione di rete.
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.: VECTOR_G130/G150
Effetto: OFF1 (NESSUNO, OFF2, OFF3)
Tacitazione: IMMEDIATAMENTE
Causa: La sorveglianza della tensione del circuito intermedio è attiva (p1240, p1280 = 5, 6) ed è stata raggiunta la soglia minima della tensione del circuito intermedio (r1246, r1286) nello stato di funzionamento.
Rimedi: - Controllare la tensione di rete.
- Verificare l'alimentatore.
- Adattare la tensione di collegamento degli apparecchi (p0210) o il livello di inserzione (p1245, p1285).
- Disattivare la sorveglianza della tensione del circuito intermedio (p1240, p1280 = 0).
Reazione a N: NESSUNA
Tacitazione per N: NESSUNA
Reazione a A: NESSUNA
Tacitazione per A: NESSUNA

F07404 Azionamento: Raggiunta soglia superiore della tensione del circuito intermedio

Valore di segnalazione: -
Oggetto azion.: VECTOR_G130/G150
Effetto: OFF2 (NESSUNO, OFF1, OFF3)
Tacitazione: IMMEDIATAMENTE
Causa: La sorveglianza della tensione del circuito intermedio è attiva (p1240, p1280 = 4, 6) ed è stata raggiunta la soglia massima della tensione del circuito intermedio (r1242, r1282) nello stato di funzionamento.
Rimedi: - Controllare la tensione di rete.
- Controllare il modulo di alimentazione.
- Adattare la tensione di collegamento degli apparecchi (p0210).
- Disattivare la sorveglianza della tensione del circuito intermedio (p1240, p1280 = 0).

F07405 (N, A) Azionamento: Bufferizzazione cinetica, numero di giri inferiore al valore minimo

Valore di segnalazione: -
Oggetto azion.: VECTOR_G130/G150
Effetto: OFF2 (IASC / FRENO DC, NESSUNO, OFF1, OFF3, STOP1, STOP2)
Tacitazione: IMMEDIATAMENTE
Causa: Durante la bufferizzazione cinetica, la velocità è scesa sotto il limite minimo (p1257 o p1297 per azionamenti vettoriali con controllo V/f) senza che sia ritornata l'alimentazione di rete.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Rimedi: Controllare la soglia del numero di giri per il regolatore Vdc_min (bufferizzazione cinetica) (p1257, p1297).
Vedi anche: p1257 (Soglia del numero di giri del regolatore Vdc minimo), p1297 (Regolatore Vdc_min, soglia di numero di giri (V/f))

Reazione a N: NESSUNA

Tacitazione per N: NESSUNA

Reazione a A: NESSUNA

Tacitazione per A: NESSUNA

F07406 (N, A) Azionamento: Bufferizzazione cinetica, durata massima superata

Valore di segnalazione: -

Oggetto azion.: VECTOR_G130/G150

Effetto: OFF3 (IASC / FRENO DC, NESSUNO, OFF1, OFF2, STOP1, STOP2)

Tacitazione: IMMEDIATAMENTE

Causa: Il tempo massimo di bufferizzazione (p1255 o p1295 per azionamenti vettoriali con controllo V/f) è stato superato senza che sia ritornata l'alimentazione di rete.

Rimedi: Controllare la soglia di tempo per il regolatore Vdc_min (bufferizzazione cinetica) (p1255, p1295).
Vedi anche: p1255 (Soglia temporale del regolatore Vdc minimo), p1295 (Regolatore Vdc_min, soglia temporale (V/f))

Reazione a N: NESSUNA

Tacitazione per N: NESSUNA

Reazione a A: NESSUNA

Tacitazione per A: NESSUNA

A07409 Azionamento: Controllo V/f regolatore limitazione di corrente attivo

Valore di segnalazione: %1

Oggetto azion.: VECTOR_G130/G150

Effetto: NESSUNA

Tacitazione: NESSUNA

Causa: Il regolatore di limitazione di corrente del controllo V/f è stato attivato dal superamento del limite di corrente.

Rimedi: L'avviso scompare automaticamente prendendo uno dei seguenti provvedimenti:
- Aumento del limite di corrente (p0640).
- Riduzione del carico.
- Utilizzo di rampe di accelerazione più lente per il numero di giri di riferimento.

F07410 Azionamento: Uscita del regolatore di corrente limitata

Valore di segnalazione: -

Oggetto azion.: VECTOR_G130/G150

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.
- I dati del motore e il tipo di collegamento del motore (stella/triangolo) non corrispondono.
- Assenza di tensione del circuito intermedio.
- Parte di potenza guasta.
- Funzione "Riavviamento al volo" non attivata.

Rimedi:
- Collegare il motore o verificare il contattore del motore.
- Controllare la parametrizzazione del motore e il tipo di circuito (stella/triangolo).
- Verificare la tensione del circuito intermedio (r0070).
- Verificare la parte di potenza.
- Attivare la funzione "Riavviamento al volo" (p1200).

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

F07412 Azionamento: Angolo di commutazione errato (modello del motore)

Valore di segnalazione: -

Oggetto azion.: VECTOR_G130/G150

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).
- 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.: VECTOR_G130/G150

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.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

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).

A07416 Azionamento: Configurazione regolatore di flusso

Valore di segnalazione: Parametro: %1, indice: %2, causa dell'errore: %3

Oggetto azion.: VECTOR_G130/G150

Effetto: NESSUNA

Tacitazione: NESSUNA

Causa:
La configurazione del controllo di flusso (p1401) presenta delle contraddizioni.
Valore di avviso (r2124, interpretazione esadecimale):
ccbbaaaa hex
aaaa = parametro
bb = indice
cc = causa errore
cc = 01 hex = 1 dec:
magnetizzazione rapida (p1401.6) per l'avviamento dolce (p1401.0).
cc = 02 hex = 2 dec:
magnetizzazione rapida (p1401.6) per il controllo formazione flusso (p1401.2).
cc = 03 hex = 3 dec:
magnetizzazione rapida (p1401.6) per identificazione Rs dopo il riavvio (p0621 = 2).

Rimedi:
Causa dell'errore = 1:
- Disattivare l'avviamento dolce (p1401.0 = 0).
- Disattivare la magnetizzazione rapida (p1401.6 = 0).

Causa dell'errore = 2:
- Disattivare il controllo formazione flusso (p1401.2 = 0).
- Disattivare la magnetizzazione rapida (p1401.6 = 0).

Causa dell'errore = 3:
- Riparametrizzare identificazione Rs (p0621 = 0, 1).
- Disattivare la magnetizzazione rapida (p1401.6 = 0).

F07417 Azionamento: Metodo a impulsi non plausibile (modello del motore)

Valore di segnalazione: %1

Oggetto azion.: VECTOR_G130/G150

Effetto: OFF2 (NESSUNO)

Tacitazione: IMMEDIATAMENTE

Causa:
La valutazione della risposta agli impulsi di prova ha prodotto valori errato.
Valore di anomalia (r0949, interpretazione decimale):
0:
Durante l'avviamento è stata rilevata una configurazione non consentita del metodo a impulsi.
Cause possibili:
- Il metodo a impulsi era stato selezionato durante l'avviamento del sistema (p1750.5 = 1), tuttavia il Current Oversampling richiesto non è supportato dal componente della parte di potenza (vedere r0192.23). Di conseguenza p1750.0 è stato deselezionato automaticamente.

10:
La risposta agli impulsi è ripetutamente non plausibile.
Cause possibili:
- Configurazione errata del componente della parte di potenza.
- Il componente del parte di potenza è guasto.

20:
Con l'ampiezza impulsi impostata la risposta agli impulsi misurata è molto maggiore del valore previsto.
Cause possibili:
- Si sono verificate forti oscillazioni nel loop di orientamento.
- Il motore è cortocircuitato per frequenze elevate (filtro di uscita).
- Il motore è danneggiato.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Rimedi: Per il valore di anomalia = 0:
Dopo la deselezione automatica del metodo a impulsi (p1750.5=0) sono disponibili due opzioni:
- Tacitazione dell'errore e salvataggio del parametro p1750.5 = 0 -> rinuncia al metodo di regolazione orientato al campo e invece passaggio al funzionamento controllato quando il numero di giri è basso.
- Aggiornare il firmware della parte di potenza (almeno V04.30) -> il metodo di regolazione orientato al campo è disponibile fino all'arresto.
Per il valore di anomalia = 10:
Con selezione del metodo a impulsi attivata (p1750.5 = 1):
- Eseguire nuovamente un POWER ON (disinserzione/inserzione) comune per la Control Unit e la parte di potenza.
oppure
- Eseguire un avvio a caldo manuale (p0009 = 30, p0976 = 2, 3).
Se ciò non dà effetti: sostituire il componente della parte di potenza.
Per il valore di anomalia = 20:
- I parametri di regolazione potrebbero essere stati modificati (impostazione di fabbrica, messa in servizio).
- Tra motore e convertitore non deve essere presente alcun filtro.
- Controllare il motore.

F07422 Azionamento: Frequenza intrinseca del modello di riferimento > Frequenza Shannon

Valore di segnalazione: -

Oggetto azion.: VECTOR_G130/G150

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.: VECTOR_G130/G150

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

F07434 Azionamento: Modifica del senso di rotazione impossibile con abilitazione impulsi

Valore di segnalazione: -

Oggetto azion.: VECTOR_G130/G150

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)

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

F07435 (N) Azionamento: Impostazione del generatore di rampa in caso di regolazione vettoriale senza encoder

Valore di segnalazione: Parametro: %1

Oggetto azion.: VECTOR_G130/G150

Effetto: OFF2 (IASC / FRENO DC, NESSUNO, OFF1, OFF3)

Tacitazione: IMMEDIATAMENTE

Causa: Durante il funzionamento con regolazione vettoriale senza encoder (r1407.1) il generatore di rampa è stato arrestato (p1141) o bypassato (p1122). Un comando di impostazione interno dell'uscita del generatore di rampa ha provocato il congelamento del numero di giri di riferimento impostato oppure non ha potuto essere realizzato.

Rimedi: - Disattivare il comando di arresto per il generatore di rampa (p1141).
- Non bypassare il generatore di rampa (p1122).
- Sopprimere l'anomalia (p2101, p2119). Ciò è necessario quando il generatore di rampa viene arrestato mediante funzionamento manuale, in caso di blocco simultaneo del valore di riferimento del numero di giri (r0898.6).
Nota:
Nella regolazione vettoriale senza encoder non è ragionevole caricare il valore di riferimento principale della regolazione del numero di giri tramite p1155 o p1160 (p0922). In questo caso il valore di riferimento principale andrebbe memorizzato prima del generatore di rampa (p1070). Il motivo è dato dall'impostazione automatica dell'uscita del generatore di rampa al passaggio dal funzionamento con regolazione del numero di giri a quello comandato dal numero di giri.

Reazione a N: NESSUNA

Tacitazione per N: NESSUNA

F07439 Azionamento: dinamica regol. corrente più elevata non possibile

Valore di segnalazione: %1

Oggetto azion.: VECTOR_G130/G150

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 (Control Unit))

A07440 EPOS: Il tempo di strappo viene limitato

Valore di segnalazione: -

Oggetto azion.: VECTOR_G130/G150

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.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Rimedi: - Aumentare la limitazione di strappo (p2574).
- Ridurre l'accelerazione massima e la decelerazione massima (p2572, p2573).

A07441 LR: Salvataggio dell'offset di posizione della regolazione encoder del valore assoluto

Valore di segnalazione: -

Oggetto azion.: VECTOR_G130/G150

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.

F07442 (A) LR: Multiturn non è adatto al campo modulo

Valore di segnalazione: -

Oggetto azion.: VECTOR_G130/G150

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: p0412 (Riduttore di misura, encoder assoluto rotativo, giri virtuali), p0432 (Giri encoder fattore di riduzione), p0433 (Giri motore/carico fattore di riduzione), p2721 (Riduttore di carico, encoder assoluto rotativo, giri virtuali)

Reazione a A: NESSUNA

Tacitazione per A: NESSUNA

F07443 (A) LR: Coordinata del punto di riferimento non nel campo ammesso

Valore di segnalazione: %1

Oggetto azion.: VECTOR_G130/G150

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.

Reazione a A: NESSUNA

Tacitazione per A: NESSUNA

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

F07446 (A) Riduttore di carico: impossibile resettare l'inseguimento di posizione

Valore di segnalazione: %1

Oggetto azion.: VECTOR_G130/G150

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.: VECTOR_G130/G150

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)

F07448 (A) Riduttore del carico: Inseguimento di posizione, l'asse lineare ha superato il campo massimo

Valore di segnalazione: -

Oggetto azion.: ENCODER, VECTOR_G130/G150

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

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

F07449 (A) Riduttore del carico: Inseguimento di posizione, posizione attuale fuori encoder finestra

Valore di segnalazione: %1

Oggetto azion.: ENCODER, VECTOR_G130/G150

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

Reazione a A: NESSUNA

Tacitazione per A: NESSUNA

F07450 (A) LR: Intervento della sorveglianza di fermo

Valore di segnalazione: -

Oggetto azion.: VECTOR_G130/G150

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.: VECTOR_G130/G150

Effetto: OFF1 (OFF2, OFF3)

Tacitazione: IMMEDIATAMENTE

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

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.: VECTOR_G130/G150

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

F07453 LR: Preparazione del valore attuale di posizione errata

Valore di segnalazione: -

Oggetto azion.: VECTOR_G130/G150

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.

A07454 LR: Preparazione del valore attuale di posizione senza encoder valido

Valore di segnalazione: -

Oggetto azion.: VECTOR_G130/G150

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), p0189 (Encoder 3, numero set di dati dell'encoder), p0400 (Selezione del tipo di encoder)

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

A07455 EPOS: Velocità massima limitata

Valore di segnalazione: -

Oggetto azion.: VECTOR_G130/G150

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.: VECTOR_G130/G150

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).

A07457 EPOS: Combinazione di segnali di ingresso non consentita

Valore di segnalazione: %1

Oggetto azion.: VECTOR_G130/G150

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.: VECTOR_G130/G150

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.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

F07459 EPOS: Nessuna tacca di zero presente

Valore di segnalazione: -

Oggetto azion.: VECTOR_G130/G150

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)

F07460 EPOS: Fine camma di riferimento non trovata

Valore di segnalazione: -

Oggetto azion.: VECTOR_G130/G150

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.

A07461 EPOS: Punto di riferimento non impostato

Valore di segnalazione: -

Oggetto azion.: VECTOR_G130/G150

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.: VECTOR_G130/G150

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.: VECTOR_G130/G150

Effetto: NESSUNA

Tacitazione: NESSUNA

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

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.: VECTOR_G130/G150

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.

A07465 EPOS: Il blocco di movimento non ha un blocco successivo

Valore di segnalazione: %1

Oggetto azion.: VECTOR_G130/G150

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.: VECTOR_G130/G150

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.: VECTOR_G130/G150

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.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

A07468 EPOS: Blocco di movimento, la destinazione di salto non esiste

Valore di segnalazione: %1

Oggetto azion.: VECTOR_G130/G150

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.: VECTOR_G130/G150

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.
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.: VECTOR_G130/G150

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.: VECTOR_G130/G150

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.: VECTOR_G130/G150

Effetto: NESSUNA

Tacitazione: NESSUNA

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

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.: VECTOR_G130/G150

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

A07474 (F) EPOS: Raggiunta fine campo di movimento

Valore di segnalazione: -

Oggetto azion.: VECTOR_G130/G150

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.: VECTOR_G130/G150

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.: VECTOR_G130/G150

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

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

A07477 (F) EPOS: Posizione di destinazione < finecorsa software meno

Valore di segnalazione: -
Oggetto azion.: VECTOR_G130/G150
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).
Reazione a F: OFF1 (OFF2, OFF3)
Tacitazione per F: IMMEDIATAMENTE

A07478 (F) EPOS: Posizione di destinazione > finecorsa software più

Valore di segnalazione: -
Oggetto azion.: VECTOR_G130/G150
Effetto: NESSUNA
Tacitazione: NESSUNA
Causa: La posizione di destinazione nel movimento attuale è maggiore del finecorsa software più.
Rimedi: - Correggere la posizione di destinazione.
- Modificare il finecorsa software più (CI: p2579, p2581).
Reazione a F: OFF1 (OFF2, OFF3)
Tacitazione per F: IMMEDIATAMENTE

A07479 EPOS: Finecorsa software meno raggiunto

Valore di segnalazione: -
Oggetto azion.: VECTOR_G130/G150
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).

A07480 EPOS: Finecorsa software più raggiunto

Valore di segnalazione: -
Oggetto azion.: VECTOR_G130/G150
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).

F07481 (A) EPOS: Posizione asse < finecorsa software meno

Valore di segnalazione: -
Oggetto azion.: VECTOR_G130/G150
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).
Reazione a A: NESSUNA
Tacitazione per A: NESSUNA

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

F07482 (A) EPOS: Posizione asse > finecorsa software più

Valore di segnalazione: -

Oggetto azion.: VECTOR_G130/G150

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).

Reazione a A: NESSUNA

Tacitazione per A: NESSUNA

A07483 EPOS: Posizionamento su riscontro fisso, coppia di serraggio non raggiunta

Valore di segnalazione: -

Oggetto azion.: VECTOR_G130/G150

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.: VECTOR_G130/G150

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.: VECTOR_G130/G150

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.: VECTOR_G130/G150

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.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Rimedi: Applicare un segnale 1 sull'ingresso binettore "Nessun arresto intermedio/arresto intermedio" (BI: p2640) e riavviare il movimento.

A07487 EPOS: Manca rifiuto job di movimento

Valore di segnalazione: -

Oggetto azion.: VECTOR_G130/G150

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.

F07488 EPOS: Posizionamento relativo impossibile

Valore di segnalazione: -

Oggetto azion.: VECTOR_G130/G150

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.: VECTOR_G130/G150

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.: VECTOR_G130/G150

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.: VECTOR_G130/G150

Effetto: OFF3

Tacitazione: IMMEDIATAMENTE

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

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.

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.: VECTOR_G130/G150

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.

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.: VECTOR_G130/G150

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 2011 All Rights Reserved

F07494 LR: Commutazione set di dati azionamento durante il funzionamento

Valore di segnalazione: -

Oggetto azion.: VECTOR_G130/G150

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.: VECTOR_G130/G150

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.: VECTOR_G130/G150

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).

Rimedi: Controllare i corrispondenti ingressi binettore e i segnali.

A07497 LR: Valore impostato di posizione attivato

Valore di segnalazione: -

Oggetto azion.: VECTOR_G130/G150

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 2011 All Rights Reserved

A07498 (F) LR: Analisi del tastatore di misura non possibile

Valore di segnalazione: %1

Oggetto azion.: VECTOR_G130/G150

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.: VECTOR_G130/G150

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.

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 2011 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.: VECTOR_G130/G150

Effetto: NESSUNO

Tacitazione: IMMEDIATAMENTE

Causa:

Rimedi:

A07504 Azionamento: Set di dati motore non associato a un set di dati azionamento

Valore di segnalazione: %1

Oggetto azion.: B_INF, ENCODER, VECTOR_G130/G150

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 2011 All Rights Reserved

A07505 EPOS: posiz. su riscontro fisso nel funz. contr. V/f non possib.

Valore di segnalazione: %1

Oggetto azion.: VECTOR_G130/G150

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)

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)

F07509 Azionamento: Numero di componente mancante

Valore di segnalazione: %1

Oggetto azion.: B_INF, ENCODER, VECTOR_G130/G150

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, p0141, p0142, p0186, p0187, p0188, p0189

F07510 Azionamento: Encoder identico nel set di dati dell'azionamento

Valore di segnalazione: %1

Oggetto azion.: Tutti gli oggetti

Effetto: OFF2

Tacitazione: IMMEDIATAMENTE

Causa: Più encoder con numero di componente identico sono assegnati a un solo set di dati dell'azionamento. In un set di dati dell'azionamento non possono trovarsi encoder identici.
Valore di anomalia (r0949, interpretazione decimale):
1000 * primo encoder identico + 100 * secondo encoder identico + set di dati dell'azionamento.
Esempio:
Il valore di anomalia = 1203 significa:
Nel set di dati dell'azionamento 3 il primo encoder (p0187[3]) e il secondo (p0188[3]) sono identici.

Rimedi: Assegnare encoder diversi al set di dati dell'azionamento.
Vedi anche: p0141 (Interfaccia encoder (Sensor Module), numero di componente), p0187 (Encoder 1, numero set di dati dell'encoder), p0188 (Encoder 2, numero set di dati dell'encoder), p0189 (Encoder 3, numero set di dati dell'encoder)

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

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)

Rimedi: Correggere il doppio utilizzo di un numero di componente tramite i due parametri codificati nel valore di anomalia.

F07512 Azionamento: Commutazione set di dati encoder non parametrizzabile

Valore di segnalazione: %1

Oggetto azion.: B_INF, ENCODER, VECTOR_G130/G150

Effetto: OFF2

Tacitazione: IMMEDIATAMENTE

Causa: Con p0141 si prepara una commutazione del set di dati encoder non consentita. Una commutazione del set di dati encoder è consentita solo per i componenti presenti nella topologia attuale.
Valore di avviso (r2124, interpretazione decimale):
Numero di set di dati EDS errato.
Vedi anche: p0187 (Encoder 1, numero set di dati dell'encoder), p0188 (Encoder 2, numero set di dati dell'encoder), p0189 (Encoder 3, numero set di dati dell'encoder)

Rimedi: Ogni set di dati encoder deve essere assegnato a una propria presa DRIVE-CLiQ. I numeri dei componenti delle interfacce encoder (p0141) devono possedere valori diversi nell'ambito di un oggetto di azionamento.
Deve valere:
p0141[0] diverso da p0141[1] diverso da ... diverso da p0141[n]

A07514 (N) Azionamento: Struttura dei dati non corrispondente all'Interface Mode

Valore di segnalazione: -

Oggetto azion.: B_INF, ENCODER, VECTOR_G130/G150

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)

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

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.: B_INF, ENCODER, VECTOR_G130/G150

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.: B_INF, ENCODER, VECTOR_G130/G150

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).

F07517 Azionamento: Commutazione set di dati encoder parametrizzata in modo errato

Valore di segnalazione: %1

Oggetto azion.: B_INF, ENCODER, VECTOR_G130/G150

Effetto: OFF2

Tacitazione: IMMEDIATAMENTE

Causa: Un MDS non può avere encoder motori diversi in due DDS diversi.
La parametrizzazione seguente provoca quindi l'errore:
p0186[0] = 0, p0187[0] = 0
p0186[0] = 0, p0187[0] = 1
Valore di avviso (r2124, interpretazione decimale):
I 16 bit meno significativi mostrano il primo DDS, i 16 bit più significativi mostrano il secondo DDS.

Rimedi: Se si vuole far funzionare un motore una volta con un encoder motore e l'altra volta con l'altro encoder motore, occorre creare due MDS diversi nei quali i dati del motore siano identici.
Esempio:
p0186[0] = 0, p0187[0] = 0
p0186[0] = 1, p0187[0] = 1

F07518 Azionamento: Commutazione set di dati motore parametrizzata in modo errato

Valore di segnalazione: %1

Oggetto azion.: B_INF, ENCODER, VECTOR_G130/G150

Effetto: NESSUNO

Tacitazione: IMMEDIATAMENTE

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

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.: VECTOR_G130/G150

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.: VECTOR_G130/G150

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.: B_INF, ENCODER, VECTOR_G130/G150

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.
Vedi anche: p0180, p0820, p0821, p0822, p0823, p0824, r0837

Rimedi: - Selezionare il set di dati esistente dell'azionamento.
- Creare ulteriori set di dati dell'azionamento.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

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), p0811 (Selezione set di dati di comando CDS bit 1), 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.: B_INF, ENCODER, VECTOR_G130/G150

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 (Val. rif. n. giri)

Rimedi: Ridurre il numero di giri sotto il numero di giri usato per l'indebolimento di campo.

A07550 (F, N) Azionamento: Impossibile resettare i parametri dell'encoder

Valore di segnalazione: %1

Oggetto azion.: ENCODER, VECTOR_G130/G150

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.: VECTOR_G130/G150

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.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

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: p0402 (Selezione tipo di encoder), 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.: ENCODER, VECTOR_G130/G150

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).
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.: ENCODER, VECTOR_G130/G150

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)

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

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, p0437, r0458, r0459, p1982

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.: ENCODER, VECTOR_G130/G150

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.
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), p0411 (Configurazione riduttore di misura)

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

F07556 Riduttore di misura: inseguimento di posizione valore attuale massimo superato

Valore di segnalazione: Numero di componente: %1, set di dati encoder: %2

Oggetto azion.: ENCODER, VECTOR_G130/G150

Effetto: NESSUNO

Tacitazione: IMMEDIATAMENTE

Causa: Con l'inseguimento di posizione progettato del riduttore di misura, l'azionamento/encoder riconosce un valore attuale di posizione assoluto massimo possibile (r0483) che non può più essere rappresentato nei 32 bit.
Valore massimo: p0408 * p0412 * 2^p0419
Valore di anomalia (r0949, interpretazione decimale):
aaaayyxx hex: yy = numero di componente, xx = set di dati dell'encoder
Vedi anche: p0408 (Encoder rotativo, numero di tacche), p0412 (Riduttore di misura, encoder assoluto rotativo, giri virtuali), p0419 (Risoluzione fine, valore assoluto Gx_XIST2 (in bit))

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Rimedi: - Ridurre la risoluzione fine (p0419).
- Ridurre la risoluzione multiturn (p0412).
Vedi anche: p0412 (Riduttore di misura, encoder assoluto rotativo, giri virtuali), p0419 (Risoluzione fine, valore assoluto Gx_XIST2 (in bit))

A07557 (F) Encoder 1: Coordinata del punto di riferimento non nel campo ammesso

Valore di segnalazione: %1
Oggetto azion.: VECTOR_G130/G150
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.
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.: VECTOR_G130/G150
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.
Reazione a F: OFF1 (OFF2, OFF3)
Tacitazione per F: IMMEDIATAMENTE

A07559 (F) Encoder 3: Coordinata del punto di riferimento non nel campo ammesso

Valore di segnalazione: %1
Oggetto azion.: VECTOR_G130/G150
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.
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.: ENCODER, VECTOR_G130/G150
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.
Rimedi: - Verificare la parametrizzazione (p0408, p0404.1, r0458.5).
- Aggiornare eventualmente il firmware del Sensor Module.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

F07561 Encoder azionamento: Il numero di tacche Multiturn non è una potenza di due

Valore di segnalazione: Set di dati encoder:%1

Oggetto azion.: ENCODER, VECTOR_G130/G150

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.: ENCODER, VECTOR_G130/G150

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), p0411 (Configurazione riduttore di misura), 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.: ENCODER, VECTOR_G130/G150

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 2011 All Rights Reserved

A07566 (F, N) Azionamento: Errore encoder in interfaccia encoder PROFIdrive 2

Valore di segnalazione: %1

Oggetto azion.: VECTOR_G130/G150

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

A07567 (F, N) Azionamento: Errore encoder in interfaccia encoder PROFIdrive 3

Valore di segnalazione: %1

Oggetto azion.: VECTOR_G130/G150

Effetto: NESSUNA

Tacitazione: NESSUNA

Causa: Tramite l'interfaccia encoder PROFIdrive per l'encoder 3 viene segnalato un errore dell'encoder (G3_ZSW.15).
Valore di avviso (r2124, interpretazione decimale):
Codice di errore da G3_XIST2, vedere descrizione per r0483.
Nota:
Questo avviso viene emesso solo se p0480[2] è diverso da zero.

Rimedi: Confermare l'errore dell'encoder tramite la parola di comando dell'encoder (G3_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.: ENCODER, VECTOR_G130/G150

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

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

F07575 Azionamento: Encoder motore non pronto

Valore di segnalazione: -

Oggetto azion.: B_INF, ENCODER, VECTOR_G130/G150

Effetto: Infeed: OFF2
Vector: 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.: VECTOR_G130/G150

Effetto: NESSUNA

Tacitazione: NESSUNA

Causa: Il funzionamento senza encoder è attivo a causa di un'anomalia (r1407.13 = 1).
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.: VECTOR_G130/G150

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.: VECTOR_G130/G150

Effetto: NESSUNA

Tacitazione: NESSUNA

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

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

A07579 (F) Encoder 3: Analisi del tastatore di misura non possibile

Valore di segnalazione: %1

Oggetto azion.: VECTOR_G130/G150

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

A07580 (F, N) Azionamento: Nessun Sensor Module con numero di componente appropriato

Valore di segnalazione: Set di dati encoder:%1

Oggetto azion.: ENCODER, VECTOR_G130/G150

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

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

A07581 (F) Encoder 1: Preparazione del valore attuale di posizione errata

Valore di segnalazione: -
Oggetto azion.: VECTOR_G130/G150
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.
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.: VECTOR_G130/G150
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.
Reazione a F: OFF1 (OFF2, OFF3)
Tacitazione per F: IMMEDIATAMENTE

A07583 (F) Encoder 3: Preparazione del valore attuale di posizione errata

Valore di segnalazione: -
Oggetto azion.: VECTOR_G130/G150
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.
Reazione a F: OFF1 (OFF2, OFF3)
Tacitazione per F: IMMEDIATAMENTE

A07584 Encoder 1: Valore impostato di posizione attivato

Valore di segnalazione: -
Oggetto azion.: VECTOR_G130/G150
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.

A07585 Encoder 2: Valore impostato di posizione attivato

Valore di segnalazione: -
Oggetto azion.: VECTOR_G130/G150
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 2011 All Rights Reserved

A07586 Encoder 3: Valore impostato di posizione attivato

Valore di segnalazione: -

Oggetto azion.: VECTOR_G130/G150

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.: VECTOR_G130/G150

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), p0189 (Encoder 3, numero set di dati dell'encoder), p0400 (Selezione del tipo di encoder)

A07588 Encoder 2: Preparazione del valore attuale di posizione senza encoder valido

Valore di segnalazione: -

Oggetto azion.: VECTOR_G130/G150

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), p0189 (Encoder 3, numero set di dati dell'encoder), p0400 (Selezione del tipo di encoder)

A07589 Encoder 3: Preparazione del valore attuale di posizione senza encoder valido

Valore di segnalazione: -

Oggetto azion.: VECTOR_G130/G150

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), p0189 (Encoder 3, numero set di dati dell'encoder), p0400 (Selezione del tipo di encoder)

A07590 (F) Encoder 1: Commutazione set di dati azionamento durante il funzionamento

Valore di segnalazione: -

Oggetto azion.: VECTOR_G130/G150

Effetto: NESSUNA

Tacitazione: NESSUNA

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

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

A07591 (F) Encoder 2: Commutazione set di dati azionamento durante il funzionamento

Valore di segnalazione: -
Oggetto azion.: VECTOR_G130/G150
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

A07592 (F) Encoder 3: Commutazione set di dati azionamento durante il funzionamento

Valore di segnalazione: -
Oggetto azion.: VECTOR_G130/G150
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.: VECTOR_G130/G150
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

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

A07594 (F, N) Encoder 2: Campo di valori per il valore attuale di posizione superato

Valore di segnalazione: %1

Oggetto azion.: VECTOR_G130/G150

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

A07595 (F, N) Encoder 3: Campo di valori per il valore attuale di posizione superato

Valore di segnalazione: %1

Oggetto azion.: VECTOR_G130/G150

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

A07596 (F) Encoder 1: Funzione di riferimento interrotta

Valore di segnalazione: -

Oggetto azion.: VECTOR_G130/G150

Effetto: NESSUNA

Tacitazione: NESSUNA

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

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.: VECTOR_G130/G150

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

A07598 (F) Encoder 3: Funzione di riferimento interrotta

Valore di segnalazione: -

Oggetto azion.: VECTOR_G130/G150

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.: VECTOR_G130/G150

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.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

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

F07600 (A) Encoder 2: Regolazione non possibile

Valore di segnalazione: Set di dati dell'azionamento: %1

Oggetto azion.: VECTOR_G130/G150

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

F07601 (A) Encoder 3: Regolazione non possibile

Valore di segnalazione: Set di dati dell'azionamento: %1

Oggetto azion.: VECTOR_G130/G150

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.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

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.: B_INF, VECTOR_G130/G150

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.

F07801 Azionamento: Sovracorrente motore

Valore di segnalazione: -

Oggetto azion.: VECTOR_G130/G150

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.
- 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 della parte di potenza.
- Inserimento su un motore in rotazione senza funzione di riavviamento al volo (p1200).

Nota:
Corrente limite = 2 x minimo (p0640, 4 x p0305 x p0306) >= 2 x p0305 x p0306

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Rimedi:
- Verificare i limiti di corrente (p0640).
- Regolazione vettoriale: verificare il regolatore di corrente (p1715, p1717).
- Controllo V/f: verificare il regolatore della limitazione di corrente (p1340 ... p1346).
- Aumentare rampa di acceleraz. (p1120) o ridurre il carico.
- Controllare se vi sono cortocircuiti o dispersioni a terra sul motore e sui cavi del motore.
- Verificare la commutazione stella/triangolo e la parametrizzazione della targhetta del motore.
- Verificare la combinazione di parte di potenza e motore.
- Selezionare la funzione di riavviamento al volo (p1200) se l'inserimento avviene sul motore in funzione.

F07802 Azionamento: Alimentatore o parte di potenza non pronti

Valore di segnalazione: -

Oggetto azion.: VECTOR_G130/G150

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) Alimentatore: Parte di potenza, sovraccarico I2t

Valore di segnalazione: -

Oggetto azion.: B_INF

Effetto: NESSUNA

Tacitazione: NESSUNA

Causa: È stata superata la soglia di avviso per il sovraccarico I2t (p0294) della parte di potenza.

Rimedi:
- Ridurre il carico continuo.
- Adattare ciclo di carico.

Reazione a N: NESSUNA

Tacitazione per N: NESSUNA

A07805 (N) Azionamento: Parte di potenza, sovraccarico I2t

Valore di segnalazione: -

Oggetto azion.: VECTOR_G130/G150

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 2011 All Rights Reserved

F07807 Azionamento: Rilevato cortocircuito

Valore di segnalazione: -

Oggetto azion.: VECTOR_G130/G150

Effetto: OFF2 (NESSUNO)

Tacitazione: IMMEDIATAMENTE

Causa: Sui morsetti di uscita sul lato motore del convertitore è stato rilevato un cortocircuito conduttore-conduttore.
Nota:
Anche uno scambio dei conduttori di rete e del motore viene riconosciuto come cortocircuito sul lato motore.

Rimedi: - Verificare il collegamento sul lato motore del convertitore per individuare un eventuale cortocircuito conduttore-conduttore.
- Verificare che non si sia verificato uno scambio tra cavi motore e cavi di rete.

F07808 (A) Modulo di smorzamento HF: Smorzamento non pronto

Valore di segnalazione: Nuovo messaggio: %1

Oggetto azion.: VECTOR_G130/G150

Effetto: OFF2 (NESSUNO, OFF1, OFF3)

Tacitazione: IMMEDIATAMENTE

Causa:

Rimedi:

Reazione a A: NESSUNA

Tacitazione per A: NESSUNA

F07810 Azionamento: EEPROM della parte di potenza senza dati nominali

Valore di segnalazione: -

Oggetto azion.: B_INF, VECTOR_G130/G150

Effetto: NESSUNO

Tacitazione: IMMEDIATAMENTE

Causa: Nella EEPROM della parte di potenza non sono memorizzati dati nominali.
Vedi anche: p0205 (Parte di potenza, applicazione), 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.: B_INF

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)

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

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.
Vedi anche: r0200 (Parte di potenza, numero di codice attuale)

F07815 Azionamento: La parte di potenza è stata modificata

Valore di segnalazione: Parametro: %1

Oggetto azion.: VECTOR_G130/G150

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.
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.: VECTOR_G130/G150

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).

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

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.
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

A07825 (N) Azionamento: Modalità simulazione attivata

Valore di segnalazione: -

Oggetto azion.: VECTOR_G130/G150

Effetto: NESSUNA

Tacitazione: NESSUNA

Causa: La modalità simulazione è attivata.
L'azionamento può essere inserito solo se la tensione di circuito intermedio è minore di 40 V.

Rimedi: Nessuna operazione necessaria.
L'avviso scompare automaticamente quando la modalità di simulazione viene disattivata con p1272 = 0.

Reazione a N: NESSUNA

Tacitazione per N: NESSUNA

F07826 Azionamento: Tensione circuito intermedio troppo elevata in modalità simulazione

Valore di segnalazione: -

Oggetto azion.: VECTOR_G130/G150

Effetto: OFF2

Tacitazione: IMMEDIATAMENTE

Causa: La modalità simulazione è attivata e la tensione di circuito intermedio è maggiore dei 40 V ammessi.

Rimedi: - Disattivare la modalità di simulazione (p1272 = 0) e tacitare l'anomalia.
- Ridurre la tensione di ingresso per raggiungere una tensione del circuito intermedio inferiore a 40 V.

F07840 Azionamento: Manca funzionamento alimentatore

Valore di segnalazione: -

Oggetto azion.: VECTOR_G130/G150

Effetto: OFF2 (NESSUNO)

Tacitazione: IMMEDIATAMENTE

Causa: Il segnale di pronto dell'alimentatore non è presente anche se le abilitazioni per l'azionamento sono disponibili già da un tempo di sorveglianza maggiore di quello parametrizzato in p0857.
- Alimentatore non in funzione.
- L'interconnessione dell'ingresso binettore per il segnale di pronto è errata o mancante (p0864).
- L'alimentatore sta eseguendo un'identificazione di rete.

Rimedi: - Mettere in servizio l'alimentatore.
- Controllare l'interconnessione dell'ingresso binettore per il segnale di funzionamento dell'alimentatore (p0864).
- Aumentare il tempo di sorveglianza (p0857).
- Attendere la fine dell'identificazione di rete dell'alimentatore.
Vedi anche: p0857 (Parte di potenza, tempo di sorveglianza), p0864 (Funzionamento alimentatore)

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

F07841 (A) Azionamento: Interruzione funzionamento alimentatore

Valore di segnalazione: -

Oggetto azion.: VECTOR_G130/G150

Effetto: OFF2 (NESSUNO, OFF1, OFF3)

Tacitazione: IMMEDIATAMENTE

Causa: Il segnale "Funzionamento alimentatore" è stato ritirato durante il funzionamento.
- L'interconnessione dell'ingresso binettore per il segnale di funzionamento dell'alimentatore è errata o mancante (p0864).
- Le abilitazioni dell'alimentatore sono state disattivate.
- L'alimentatore rimuove il segnale di funzionamento dell'alimentatore a causa di un errore.

Rimedi: - Controllare l'interconnessione dell'ingresso binettore per il segnale di funzionamento dell'alimentatore (p0864).
- Controllare ed eventualmente attivare le abilitazioni dell'alimentatore.
- Eliminare e confermare l'anomalia dell'alimentatore.

Nota:
Se questo azionamento deve servire per il supporto generatorio del circuito intermedio, la reazione di anomalia deve essere parametrizzata su KEINE, AUS1 o AUS3. In questo modo, dopo un'interruzione dell'alimentazione l'azionamento continua a funzionare.

Reazione a A: NESSUNA

Tacitazione per A: NESSUNA

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: Infeed: NESSUNO (OFF1, OFF2)
Vector: 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: Infeed: NESSUNO (OFF1, OFF2)
Vector: 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

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

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: Infeed: NESSUNO (OFF1, OFF2)
Vector: NESSUNO (IASC / FRENO DC, OFF1, OFF2, OFF3, STOP1, STOP2)

Tacitazione per F: IMMEDIATAMENTE (POWER ON)

F07860 (A) Anomalia esterna 1

Valore di segnalazione: -

Oggetto azion.: Tutti gli oggetti

Effetto: Infeed: OFF2 (NESSUNO, OFF1)
Vector: 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: Infeed: OFF2 (NESSUNO, OFF1)
Vector: 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: Infeed: OFF2 (NESSUNO, OFF1)
Vector: 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, p3111, p3112

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.: VECTOR_G130/G150

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.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

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)

F07900 (N, A) Azionam.: Motore bloccato

Valore di segnalazione: -

Oggetto azion.: VECTOR_G130/G150

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.
Se è inserita la modalità simulazione (p1272 = 1) ed è attivata la regolazione con encoder di velocità (p1300 = 21), viene generato un messaggio di blocco quando il segnale dell'encoder non proviene da un motore che funziona con il valore di riferimento della coppia della regolazione.
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.
- In simulazione e nel funzionamento con encoder del numero di giri, la parte di potenza collegata al motore deve essere inserita e deve ricevere il valore di riferimento della coppia della regolazione simulata. In caso contrario si deve passare alla regolazione senza encoder (vedere p1300).

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.: VECTOR_G130/G150

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.
Attivare il precomando del regolatore di limitazione del numero di giri (p1401.7 = 1).
Aumentare l'isteresi per il messaggio di numero di giri eccessivo p2162. Il limite superiore dipende dal numero di giri motore massimo p0322 e dal numero di giri massimo p1082 del canale del valore di riferimento.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

F07902 (N, A) Azionamento: Motore in stallo

Valore di segnalazione: %1

Oggetto azion.: VECTOR_G130/G150

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).
Vedi anche: p1744 (Mod. di motore, soglia num. di giri, riconosc. ribalt. di coppia), p2178 (Motore in stallo, tempo di ritardo)

Rimedi: In linea di principio è necessario aver eseguito sia l'identificazione dati motore (p1910) che la misura in rotazione (p1960) (vedere anche r3925). Nei motori sincroni con encoder deve essere eseguita la regolazione dell'encoder (p1990).
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). Nei resolver con picchi di segnale elevati si deve ad es. aumentare p0492 e livellare il segnale del numero di giri (p1441, p1442).
Se si verifica un'anomalia nel campo del modello di sorveglianza e a velocità inferiori al 30 % del numero di giri nominale del motore, si può direttamente passare dal modello di corrente all'impressione del flusso (p1401.5 = 1). A tal fine si consiglia di inserire il cambio di modello con interrupt periodico (p1750.4 = 1) oppure di aumentare nettamente i limiti di commutazione del modello (p1752 > 0.35 x p0311; p1753 = 5 %).
In caso di regolazione di velocità e coppia senza encoder di velocità:
- Controllare se l'azionamento va in stallo solo a causa del carico nel funzionamento controllato (r1750.0) o quando il valore di riferimento della velocità è ancora zero. In caso affermativo, aumentare il riferimento di corrente oltre p1610 o impostare p1750.2 = 1 (regolazione vettoriale senza encoder fino all'arresto per carichi passivi).
- Se il tempo di eccitazione del motore (p0346) è stato ridotto significativamente e l'azionamento va in stallo all'inserzione e alla partenza immediata, occorre aumentare nuovamente p0346 o selezionare la magnetizzazione veloce (p1401).
- Controllare i limiti di corrente (p0640, r0067, r0289). 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).
Per la regolazione del numero di giri e della coppia vale quanto segue:
- Verificare che i cavi di alimentazione del motore non siano scollegati.
- Se si verifica l'errore con il valore di anomalia 2 quando il motore viene accelerato rapidamente nel campo di deflussaggio, riducendo p1596 è possibile ridurre lo scostamento tra valore di riferimento e valore attuale del flusso ed evitare così il messaggio.
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

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

A07903 Azionamento: Scostamento del numero di giri del motore

Valore di segnalazione: -

Oggetto azion.: VECTOR_G130/G150

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.: B_INF, VECTOR_G130/G150

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).

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.: B_INF, VECTOR_G130/G150

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

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

F07906 Cortocircuito dell'indotto / protezione di tensione interna: Parametrizzazione errata

Valore di segnalazione: Causa dell'errore: %1, set di dati motore: %2

Oggetto azion.: VECTOR_G130/G150

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) .
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.: VECTOR_G130/G150

Effetto: NESSUNO

Tacitazione: IMMEDIATAMENTE

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

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.: VECTOR_G130/G150

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)

F07909 Protezione tensione interna: Disattivazione attiva solo dopo POWER ON

Valore di segnalazione: -

Oggetto azion.: VECTOR_G130/G150

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.: VECTOR_G130/G150

Effetto: NESSUNA

Tacitazione: NESSUNA

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Causa: KTY o nessun sensore:
La temperatura misurata del motore o la temperatura del modello termico del motore ha superato la soglia di avviso (p0604 o p0616). Avviene la reazione parametrizzata in p0610.
PTC o contatto normalmente chiuso bimetallico:
La soglia di intervento di 1650 Ohm è stata superata o il contatto normalmente chiuso è stato aperto.
Valore di avviso (r2124, interpretazione decimale):
Nessun SME selezionato in p0601:
11: Nessuna riduzione della corrente di uscita.
12: Riduzione della corrente di uscita attiva.
SME o TM120 selezionato in p0601 (p0601 = 10, 11):
Il numero indica il canale del sensore che ha provocato l'avviso.
Vedi anche: p0604 (Temperatura motore, soglia di avviso), p0610 (Reazione sovratemperatura motore)

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.: VECTOR_G130/G150

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.: VECTOR_G130/G150

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).
- 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.: B_INF, VECTOR_G130/G150

Effetto: NESSUNA

Tacitazione: NESSUNA

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

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.
Vedi anche: p1620 (Corrente dello statore minima)

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.: VECTOR_G130/G150

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.: VECTOR_G130/G150

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.: VECTOR_G130/G150

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.

F07923 Azionamento: Coppia/velocità troppo bassa

Valore di segnalazione: -

Oggetto azion.: VECTOR_G130/G150

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.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

F07924 Azionamento: Coppia/velocità troppo alta

Valore di segnalazione: -

Oggetto azion.: VECTOR_G130/G150

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.: VECTOR_G130/G150

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.

A07927 Frenatura in DC attiva

Valore di segnalazione: -

Oggetto azion.: VECTOR_G130/G150

Effetto: NESSUNA

Tacitazione: NESSUNA

Causa: Il motore viene frenato in corrente continua. La frenatura in corrente continua è attiva.
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.: VECTOR_G130/G150

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.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

F07930 Azionamento: Comando di frenatura errato

Valore di segnalazione: %1

Oggetto azion.: VECTOR_G130/G150

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:
- 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.: VECTOR_G130/G150

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

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

A07932 Il freno non si chiude

Valore di segnalazione: -

Oggetto azion.: VECTOR_G130/G150

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.: VECTOR_G130/G150

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.
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.: VECTOR_G130/G150

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).

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

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

F07937 (N) Azionamento: Scostamento numero di giri modello motore rispetto a numero di giri esterno

Valore di segnalazione: -

Oggetto azion.: VECTOR_G130/G150

Effetto: OFF2 (NESSUNO, OFF1, OFF3)

Tacitazione: IMMEDIATAMENTE

Causa: La differenza di numero di giri tra i due valori attuali (r2169, r1443) supera la soglia di tolleranza (p3236) per un tempo superiore a quello consentito (p3238).
Cause possibili:
- L'interconnessione o la normalizzazione del segnale dell'encoder esterno è scorretta (p1440, p2000).
- Encoder di velocità guasto per segnale encoder esterno.
- Errore di polarità o di guadagno del segnale encoder.
- Costante del tempo di livellamento troppo alta per il numero di giri del modello della sorveglianza (p2157).
- Costante del tempo di livellamento o valori di soglia della sorveglianza troppo bassi (p3236, p3238).
Vedi anche: p2149 (Configurazione sorveglianze)

Rimedi:
- Accertarsi che il numero di giri esterno (p1440, r1443) coincida con il numero di giri del motore.
- Controllare la polarità del numero di giri esterno (r1443).
- Verificare l'interconnessione dell'ingresso connettore e la normalizzazione del segnale (p1440, p2000).

Reazione a N: NESSUNA

Tacitazione per N: NESSUNA

F07940 Sincronizzazione rete azionamento: Errore di sincronizzazione

Valore di segnalazione: -

Oggetto azion.: VECTOR_G130/G150

Effetto: OFF2

Tacitazione: IMMEDIATAMENTE

Causa: Una volta avvenuta la sincronizzazione, la differenza di fase (r3808) è maggiore del valore di soglia del sincronismo di fase (p3813).
Reazione OFF1 o OFF3 mentre è attiva la regolazione di fase (r3819.6 = 1) o è stato raggiunto il sincronismo (r3819.2 = 1).
Abilitazione ritirata (p3802 = 0) mentre è attiva la regolazione di fase (r3819.6 = 1).

Rimedi: Eventualmente aumentare il valore di soglia del sincronismo di fase (p3813) per l'azionamento di rete di sincronizzazione.
Concludere il processo di sincronizzazione prima di OFF1 o OFF3 (r03819.0 = 0).
Prima di ritirare l'abilitazione (p3802 = 0) raggiungere il sincronismo (r3819.2 = 1).
Vedi anche: p3813 (Valore di soglia del sincronismo di fase sincr. rete-azionamento)

A07941 Sincronizzazione rete azionamento: Frequenza di destinazione non consentita

Valore di segnalazione: Parametro: %1

Oggetto azion.: VECTOR_G130/G150

Effetto: NESSUNA

Tacitazione: NESSUNA

Causa: La frequenza di destinazione è al di fuori dell'intervallo di valori consentito.
Valore di avviso (r2124, interpretazione decimale):
1084: Frequenza di destinazione maggiore del limite positivo del numero di giri, f_sync > f_max (r1084).
1087: Frequenza di destinazione minore del limite negativo del numero di giri, f_sync < f_min (r1087).

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Rimedi: Soddisfare le condizioni per la frequenza di destinazione in caso di sincronizzazione rete azionamento.
Vedi anche: r1084 (Limite di velocità positivo attivo), r1087 (Limite di numero di giri negativo attivo)

A07942 Sincronizzazione rete azionamento: Frequenza di riferimento molto diversa da frequenza destinazione

Valore di segnalazione: -

Oggetto azion.: VECTOR_G130/G150

Effetto: NESSUNA

Tacitazione: NESSUNA

Causa: La frequenza di riferimento è molto diversa dalla frequenza di destinazione (f_rif <> f_dest). Lo scostamento tollerato viene impostato in p3806.

Rimedi: L'avviso scompare automaticamente una volta raggiunta la differenza tollerata tra frequenza di riferimento e frequenza di destinazione (p3806).
Vedi anche: p3806 (Valore di soglia differenza di frequenza sincr. rete-azionamento)

A07943 Sincronizzazione rete azionamento: Sincronizzazione non consentita

Valore di segnalazione: Parametro: %1

Oggetto azion.: VECTOR_G130/G150

Effetto: NESSUNA

Tacitazione: NESSUNA

Causa: La sincronizzazione non è consentita.
Valore di avviso (r2124, interpretazione decimale):
1300: Il tipo di regolazione (p1300) non è impostato su regolazione del numero di giri senza encoder o su caratteristica U/f.
1910: Identificazione dati motore attivata.
1960: Ottimizzazione regolatore di velocità attivata.
1990: Regolazione encoder attivata.
3801: Voltage Sensing Module (VSM) non trovato.
3845: Registrazione caratteristica attrito attivata.

Rimedi: Soddisfare le condizioni per l'azionamento di rete di sincronizzazione.
Valore di avviso = 1300:
Impostare il tipo di regolazione (p1300) su regolazione di numero di giri senza encoder (p1300 = 20) o caratteristica V/f (p1300 = 0 ... 19).
Valore di avviso = 1910:
Terminare l'identificazione dei dati del motore (p1910).
Valore di avviso = 1960:
Terminare l'ottimizzazione del regolatore di numero di giri (p1960).
Valore di avviso = 1990:
Terminare la regolazione encoder (p1990).
Valore di avviso = 3801:
Collegare il Voltage Sensing Module (VSM), assegnarlo all'azionamento di sincronizzazione (vedere p9910, p0151) e registrare in p3801 il numero di oggetto azionamento dell'azionamento di sincronizzazione. Per il collegamento del modulo VSM ad un oggetto di azionamento adiacente è necessario sincerarsi che il clock del regolatore di corrente p0115[0] sia lo stesso dell'azionamento di sincronizzazione.
Valore di avviso = 3845:
Terminare la registrazione della caratteristica di attrito (p3845).

F07950 (A) Azionamento: Parametri motore errati

Valore di segnalazione: Parametro: %1

Oggetto azion.: VECTOR_G130/G150

Effetto: NESSUNO

Tacitazione: IMMEDIATAMENTE

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

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.: VECTOR_G130/G150

Effetto: NESSUNO

Tacitazione: IMMEDIATAMENTE

Causa: Il numero di codice del motore attuale con DRIVE-CLiQ non corrisponde al numero memorizzato.
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.: VECTOR_G130/G150

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

A07960 Azionamento: Caratteristica attrito errata

Valore di segnalazione: Parametro: %1

Oggetto azion.: VECTOR_G130/G150

Effetto: NESSUNA

Tacitazione: NESSUNA

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Causa: La caratteristica di attrito è errata.
Valore di avviso (r2124, interpretazione decimale):
1538:
La coppia di attrito è maggiore del massimo del limite di coppia effettivo superiore (p1538) e zero. Per questo l'uscita della caratteristica di attrito (r3841) viene limitata a questo valore.
1539:
La coppia di attrito è minore del minimo del limite di coppia effettivo inferiore (p1539) e zero. Per questo l'uscita della caratteristica di attrito (r3841) viene limitata a questo valore.
3820 ... 3829:
Numero di parametro errato. Le velocità immesse nei parametri per la caratteristica di attrito non corrispondono alla condizione seguente:
0.0 < p3820 < p3821 < ... < p3829 <= p0322 oppure p1082, se p0322 = 0
Per questo l'uscita della caratteristica di attrito (r3841) è impostato a zero.
3830 ... 3839:
Numero di parametro errato. Le coppie immesse nei parametri per la caratteristica di attrito non corrispondono alla condizione seguente:
0 <= p3830, p3831 ... p3839 <= p0333.
Per questo l'uscita della caratteristica di attrito (r3841) è impostato a zero.
Vedi anche: r3840 (Caratteristica di attrito, parola di stato)

Rimedi: Soddisfare le condizioni per la caratteristica di attrito.
Valore di avviso = 1538:
Verificare i limiti di coppia effettivi superiori, ad es. nel campo di deflussaggio.
Valore di avviso = 1539:
Verificare i limiti di coppia effettivi inferiori, ad es. nel campo di deflussaggio.
Valore di avviso = 3820 ... 3839:
Soddisfare le condizioni per l'impostazione dei parametri della caratteristica di attrito.
Se i dati del motore (ad es. il numero di giri massimo p0322) vengono modificati durante la messa in servizio (p0010 = 1, 3), le limitazioni tecnologiche e i valori di soglia che ne derivano vengono ricalcolati selezionando p0340 = 5 .

A07961 Azionamento: Caratteristica di attrito, registrazione attivata

Valore di segnalazione: -

Oggetto azion.: VECTOR_G130/G150

Effetto: NESSUNA

Tacitazione: NESSUNA

Causa: La registrazione automatica della caratteristica di attrito è attivata.
Al successivo comando di inserzione viene eseguita la registrazione.

Rimedi: Nessuna operazione necessaria.
L'avviso scompare automaticamente dopo che è terminata correttamente la registrazione della caratteristica di attrito oppure con la disattivazione della registrazione (p3845 = 0).

F07963 Azionamento: Caratteristica di attrito, registrazione interrotta

Valore di segnalazione: Parametro: %1

Oggetto azion.: VECTOR_G130/G150

Effetto: OFF1

Tacitazione: IMMEDIATAMENTE

Causa: La condizione per la registrazione della caratteristica di attrito.
Valore di anomalia (r0949, interpretazione decimale):
0046: Mancano le abilitazioni (r0046).
1082: Il valore numerico della velocità (p3829) è maggiore della velocità massima (p1082).
1084: Il valore numerico della velocità (p3829) è maggiore della velocità massima (r1084, p1083, p1085).
1087: Il valore numerico della velocità (p3829) è maggiore della velocità massima (r1087, p1086, p1088).
1110: Registrazione caratteristica di attrito - selezionata direzione negativa (p3845) e direzione negativa bloccata (p1110).
1111: Registrazione caratteristica di attrito - selezionata direzione positiva (p3845) e direzione positiva bloccata (p1111).
1198: Selezionata registrazione caratteristica di attrito (p3845 > 0) e direzione negativa (p1110) e positiva (p1111) bloccate (r1198).

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

1300: Il tipo di regolazione (p1300) non è impostato sulla regolazione di velocità.
1755: Nella regolazione senza encoder (p1300 = 20) il valore di velocità più basso da raggiungere (p3820) è inferiore o uguale alla velocità di commutazione del funzionamento controllato (p1755).
1910: Identificazione dati motore attivata.
1960: Ottimizzazione regolatore di velocità attivata.
3820 ... 3829: Velocità (p382x) non raggiungibile.
3840: Caratteristica attrito errata.
3845: Registrazione caratteristica attrito deselezionata.

Rimedi: Soddisfare le condizioni per la registrazione della caratteristica di attrito.
Per il valore di anomalia = 0046:
- Impostare le abilitazioni mancanti.
Per il valore di anomalia = 1082, 1084, 1087:
- Impostare il valore del numero di giri massimo da raggiungere (p3829) minore o uguale al numero di giri massimo (p1082, r1084, r1087).
- Ricalcolare i punti di interpolazione del numero di giri della caratteristica di attrito (p0340 = 5).
Per il valore di anomalia = 1110:
- Selezionare la registrazione caratteristica di attrito direzione positiva (p3845).
Per il valore di anomalia = 1111:
- Selezionare la registrazione caratteristica di attrito direzione negativa (p3845).
Per il valore di anomalia = 1198:
- Abilitare la direzione consentita (p1110, p1111, r1198).
Per il valore di anomalia = 1300:
- Impostare il tipo di regolazione (p1300) alla regolazione del numero di giri (p1300 = 20, 21).
Per il valore di anomalia = 1755:
- In caso di regolazione del numero di giri senza encoder (p1300 = 20), impostare il valore del numero di giri minimo da raggiungere (p3820) maggiore del numero di giri di commutazione del funzionamento controllato (p1755).
- Ricalcolare i punti di interpolazione del numero di giri della caratteristica di attrito (p0340 = 5).
Per il valore di anomalia = 1910:
- Terminare l'identificazione dei dati del motore (p1910).
Per il valore di anomalia = 1960:
- Terminare l'ottimizzazione del regolatore di numero di giri (p1960).
Per il valore di anomalia = 3820 ... 3829:
- Controllare il carico con numero di giri p382x.
- Controllare se vi sono oscillazioni nel segnale del numero di giri (r0063) con numero di giri p382x. Eventualmente controllare le impostazioni del regolatore di velocità.
Per il valore di anomalia = 3840:
- Eliminare gli errori dalla caratteristica di attrito (p3820 ... p3829, p3830 ... p3839, p3840).
Per il valore di anomalia = 3845:
- Attivare la registrazione caratteristica di attrito (p3845).

F07967 Azionamento: Regolazione automatica encoder errata

Valore di segnalazione: %1

Oggetto azion.: VECTOR_G130/G150

Effetto: OFF2 (NESSUNO, OFF1)

Tacitazione: IMMEDIATAMENTE

Causa: Durante la regolazione automatica dell'encoder o l'identificazione della posizione dei poli si è verificato un errore. Solo per la diagnostica errori interna Siemens.

Rimedi: Eseguire un POWER ON.

F07968 Azionamento: Misurazione Lq-Ld errata

Valore di segnalazione: %1

Oggetto azion.: VECTOR_G130/G150

Effetto: OFF2

Tacitazione: IMMEDIATAMENTE

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Causa: Durante la misura Lq-Ld si è verificato un errore.
Valore di anomalia (r0949, interpretazione decimale):
10: Livello 1: Il rapporto tra corrente misurata e corrente zero è troppo piccolo.
12: Livello 1: La corrente massima è stata superata.
15: Seconda armonica troppo piccola.
16: Convertitore troppo piccolo per la misurazione.
17: Interruzione dovuta al blocco impulsi.

Rimedi: Per il valore di anomalia = 10:
Controllare se il motore è collegato correttamente.
Sostituire la parte di potenza interessata.
Disattivare la traslazione (p1909).
Per il valore di anomalia = 12:
Controllare se i dati del motore sono stati impostati correttamente.
Disattivare la traslazione (p1909).
Per il valore di anomalia = 16:
Disattivare la traslazione (p1909).
Per il valore di anomalia = 17:
Ripetere la traslazione.

F07969 Azionamento: Identificazione posizione dei poli errata

Valore di segnalazione: %1

Oggetto azion.: VECTOR_G130/G150

Effetto: OFF2

Tacitazione: IMMEDIATAMENTE

Causa: Durante l'identificazione della posizione dei poli si è verificato un errore.
Valore di anomalia (r0949, interpretazione decimale):
1: Regolatore di corrente in limitazione.
2: Albero motore bloccato.
4: Segnale numero di giri dell'encoder non plausibile.
10: Livello 1: Il rapporto tra corrente misurata e corrente zero è troppo piccolo.
11: Livello 2: Il rapporto tra corrente misurata e corrente zero è troppo piccolo.
12: Livello 1: La corrente massima è stata superata.
13: Livello 2: La corrente massima è stata superata.
14: Differenza di corrente per determinare l'asse +d troppo piccola.
15: Seconda armonica troppo piccola.
16: Convertitore troppo piccolo per la misurazione.
17: Interruzione dovuta al blocco impulsi.
18: Prima armonica troppo piccola.
20: Identificazione della posizione dei poli richiesta in caso di albero motore rotante e funzione Riavviamento al volo attiva.

Rimedi: Per il valore di anomalia = 1:
Controllare se il motore è collegato correttamente.
Controllare se i dati del motore sono stati impostati correttamente.
Sostituire il Motor Module interessato.
Per il valore di anomalia = 2:
Aprire il freno di arresto motore (p1215 = 2) e avviare il motore senza carico.
Per il valore di anomalia = 4:
Controllare se il numero di tacche dell'encoder (p0408) ed il fattore di riduzione (p0432, p0433) sono corretti.
Controllare se il numero di coppie polari del motore (p0314) è corretto.
Per il valore di anomalia = 10:
Selezionando p1980 = 4: aumento del valore per p0325.
Selezionando p1980 = 1: aumento del valore per p0329.
Controllare se il motore è collegato correttamente.
Sostituire il Motor Module interessato.
Per il valore di anomalia = 11:
Aumentare il valore per p0329.
Controllare se il motore è collegato correttamente.
Sostituire il Motor Module interessato.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Per il valore di anomalia = 12:
Selezionando p1980 = 4: diminuzione del valore per p0325.
Selezionando p1980 = 1: diminuzione del valore per p0329.
Controllare se i dati del motore sono stati impostati correttamente.
Per il valore di anomalia = 13:
Ridurre il valore per p0329.
Controllare se i dati del motore sono stati impostati correttamente.
Per il valore di anomalia = 14:
Aumentare il valore per p0329.
Per il valore di anomalia = 15:
Aumentare il valore per p0325.
Motore non sufficientemente anisotropo, cambio di metodo (p1980 = 1 o 10).
Per il valore di anomalia = 16:
Disattivare la traslazione (p1982).
Per il valore di anomalia = 17:
Ripetere la traslazione.
Per il valore di anomalia = 18:
Aumentare il valore per p0329.
Saturazione non sufficiente, cambio di metodo (p1980 = 10).
Per il valore di anomalia = 20:
Prima di eseguire un'identificazione della posizione dei poli accertarsi che l'albero motore sia a riposo.

F07970 Azionamento: Regolazione automatica encoder errata

Valore di segnalazione: %1

Oggetto azion.: VECTOR_G130/G150

Effetto: OFF2 (NESSUNO)

Tacitazione: IMMEDIATAMENTE

Causa: Durante la regolazione automatica dell'encoder si è verificato un errore.
Valore di anomalia (r0949, decimale):
1: Regolatore di corrente in limitazione.
2: Albero motore bloccato.
4: Segnale numero di giri dell'encoder non plausibile.
10: Livello 1: Il rapporto tra corrente misurata e corrente zero è troppo piccolo.
11: Livello 2: Il rapporto tra corrente misurata e corrente zero è troppo piccolo.
12: Livello 1: La corrente massima è stata superata.
13: Livello 2: La corrente massima è stata superata.
14: Differenza di corrente per determinare l'asse +d troppo piccola.
15: Seconda armonica troppo piccola.
16: Convertitore troppo piccolo per la misurazione.
17: Interruzione dovuta al blocco impulsi.

Rimedi: Per il valore di anomalia = 1:
Controllare se il motore è collegato correttamente.
Controllare se i dati del motore sono stati impostati correttamente.
Sostituire la parte di potenza interessata.
Per il valore di anomalia = 2:
Aprire il freno di arresto motore (p1215 = 2) e avviare il motore senza carico.
Per il valore di anomalia = 4:
Controllare se l'inversione del valore attuale del numero di giri (p0410.0) è corretta.
Controllare se il motore è collegato correttamente.
Controllare se il numero di tacche dell'encoder (p0408) ed il fattore di riduzione (p0432, p0433) sono corretti.
Controllare se il numero di coppie polari del motore (p0314) è corretto.
Per il valore di anomalia = 10:
Aumentare il valore per p0325.
Controllare se il motore è collegato correttamente.
Sostituire la parte di potenza interessata.
Per il valore di anomalia = 11:
Aumentare il valore per p0329.
Controllare se il motore è collegato correttamente.
Sostituire la parte di potenza interessata.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Per il valore di anomalia = 12:
Ridurre il valore per p0325.
Controllare se i dati del motore sono stati impostati correttamente.
Per il valore di anomalia = 13:
Ridurre il valore per p0329.
Controllare se i dati del motore sono stati impostati correttamente.
Per il valore di anomalia = 14:
Aumentare il valore per p0329.
Per il valore di anomalia = 15:
Aumentare il valore per p0325.
Per il valore di anomalia = 16:
Disattivare la traslazione (p1982).
Per il valore di anomalia = 17:
Ripetere la traslazione.

A07971 (N) Azionamento: Rilevamento dell'offset dell'angolo di commutazione attivato

Valore di segnalazione: -

Oggetto azion.: VECTOR_G130/G150

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.
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.: VECTOR_G130/G150

Effetto: NESSUNA

Tacitazione: NESSUNA

Causa: La misura in rotazione (ottimizzazione automatica del regolatore di velocità) è attivata.
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 l'ottimizzazione del regolatore di velocità è stata conclusa correttamente oppure quando si imposta p1900 = 0.

A07981 Azionamento: Misura in rotazione, abilitazioni mancanti

Valore di segnalazione: -

Oggetto azion.: VECTOR_G130/G150

Effetto: NESSUNA

Tacitazione: NESSUNA

Causa: Non è possibile avviare la misura in rotazione a causa delle abilitazioni mancanti.

Rimedi: - Tacitare le anomalie esistenti.
- Impostare le abilitazioni mancanti.
Vedi anche: r0002, r0046

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

F07982 Azionamento: Misura in rotazione, test dell'encoder

Valore di segnalazione: %1

Oggetto azion.: VECTOR_G130/G150

Effetto: OFF1 (NESSUNO, OFF2)

Tacitazione: IMMEDIATAMENTE

Causa: Durante il test dell'encoder si è verificato un errore.
Valore di anomalia (r0949, interpretazione decimale):
1: Non è stato raggiunto un punto operativo stazionario del numero di giri.
2: È impossibile raggiungere il valore di riferimento del numero di giri perché è attivo il limite minimo.
3: È impossibile raggiungere il valore di riferimento del numero di giri perché è attiva la banda di arresto.
4: È impossibile raggiungere il valore di riferimento del numero di giri perché è attivo il limite massimo.
5: L'encoder non fornisce alcun segnale.
6: Polarità errata.
7: Numero di impulsi errato.
8: Anomalie nel segnale dell'encoder oppure regolatore di numero di giri instabile.
9: Voltage Sensing Module (VSM) non collegato correttamente.

Rimedi: Per il valore di anomalia = 1:
- Controllare i parametri del motore.
- Eseguire l'identificazione dei dati del motore (p1910).
- Eventualmente ridurre il fattore di dinamica (p1967 < 25 %).
Per il valore di anomalia = 2:
- Adattare il valore di riferimento del numero di giri (p1965) o il limite minimo (p1080).
Per il valore di anomalia = 3:
- Adattare il valore di riferimento del numero di giri (p1965) o le bande escludibili (p1091 ... p1094, p1101).
Per il valore di anomalia = 4:
- Adattare il valore di riferimento del numero di giri (p1965) o il limite massimo (p1082, p1083 o p1086).
Per il valore di anomalia = 5:
- Controllare il collegamento dell'encoder. Eventualmente sostituire l'encoder.
Per il valore di anomalia = 6:
- Controllare l'assegnazione dei pin del cavo dell'encoder. Adattare la polarità (p0410).
Per il valore di anomalia = 7:
- Adattare il numero di impulsi (p0408).
Per il valore di anomalia = 8:
- Controllare il collegamento e il cavo dell'encoder. È possibile che vi sia un problema di massa.
- Ridurre la dinamica del regolatore di numero di giri (p1460, p1462 o p1470, p1472).
Per il valore di anomalia = 9:
- Controllare i collegamenti del Voltage Sensing Module (VSM).
Nota:
Il test dell'encoder può essere disattivato mediante p1959.0.
Vedi anche: p1959 (Configurazione misura in rotazione)

F07983 Azionamento: Misura in rotazione, caratteristica di saturazione

Valore di segnalazione: %1

Oggetto azion.: VECTOR_G130/G150

Effetto: OFF1 (NESSUNO, OFF2)

Tacitazione: IMMEDIATAMENTE

Causa: Durante la determinazione della curva caratteristica di saturazione si è verificato un errore.
Valore di anomalia (r0949, interpretazione decimale):
1: Non è stato raggiunto un punto operativo stazionario del numero di giri.
2: Non è stato raggiunto un punto operativo stazionario del flusso del rotore.
3: Non è stato raggiunto un punto operativo stazionario del circuito di adattamento.
4: Il circuito di adattamento non ha ricevuto l'abilitazione.
5: Indebolimento di campo attivo.
6: È impossibile raggiungere il valore di riferimento del numero di giri perché è attivo il limite minimo.
7: È impossibile raggiungere il valore di riferimento del numero di giri perché è attiva la banda di arresto.
8: È impossibile raggiungere il valore di riferimento del numero di giri perché è attivo il limite massimo.
9: Alcuni valori della curva caratteristica di saturazione non sono plausibili.
10: Impossibile determinare correttamente la curva caratteristica di saturazione perché la coppia di carico è troppo elevata.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Rimedi:

Per il valore di anomalia = 1:
- Il momento di inerzia totale dell'azionamento è molto maggiore di quello del motore (p0341, p0342).
Deselezionare la misura in rotazione (p1960), immettere il rapporto di inerzia p0342, ricalcolare il regolatore di numero di giri p0340 = 4 e ripetere la misura.
Per il valore di anomalia = 1 ... 2:
- Aumentare il numero di giri di misura (p1961) e ripetere la misura.
Per il valore di anomalia = 1 ... 4:
- Controllare i parametri del motore (dati della targhetta). Dopo la modifica: calcolare p0340 = 3.
- Controllare il momento di inerzia (p0341, p0342). Dopo la modifica: calcolare p0340 = 3.
- Eseguire l'identificazione dei dati del motore (p1910).
- Eventualmente ridurre il fattore di dinamica (p1967 < 25 %).
Per il valore di anomalia = 5:
- Il valore di riferimento del numero di giri (p1961) è troppo elevato. Ridurre il numero di giri.
Per il valore di anomalia = 6:
- Adattare il valore di riferimento del numero di giri (p1961) o il limite minimo (p1080).
Per il valore di anomalia = 7:
- Adattare il valore di riferimento del numero di giri (p1961) o le bande escludibili (p1091 ... p1094, p1101).
Per il valore di anomalia = 8:
- Adattare il valore di riferimento del numero di giri (p1961) o il limite massimo (p1082, p1083 o p1086).
Per il valore di anomalia = 9, 10:
- La misura è stata eseguita in un punto operativo nel quale la coppia di carico è troppo elevata. Selezionare un punto operativo migliore modificando il valore di riferimento della velocità (p1961) o riducendo la coppia di carico. Occorre assolutamente evitare una variazione della coppia di carico durante la misura.
Nota:
L'identificazione della caratteristica di saturazione può essere disattivata mediante p1959.1.
Vedi anche: p1959 (Configurazione misura in rotazione)

F07984 Azionamento: Ottimizzazione regolatore del numero di giri, momento di inerzia

Valore di segnalazione: %1

Oggetto azion.: VECTOR_G130/G150

Effetto: OFF1 (NESSUNO, OFF2)

Tacitazione: IMMEDIATAMENTE

Causa:

Si è verificato un errore nell'identificazione del momento di inerzia.
Valore di anomalia (r0949, interpretazione decimale):
1: Non è stato raggiunto un punto operativo stazionario del numero di giri.
2: È impossibile raggiungere il valore di riferimento del numero di giri perché è attivo il limite minimo.
3: È impossibile raggiungere il valore di riferimento del numero di giri perché è attiva la banda escludibile.
4: È impossibile raggiungere il valore di riferimento del numero di giri perché è attivo il limite massimo.
5: Aumento del numero di giri del 10 % impossibile perché è attivo il limite minimo.
6: Aumento del numero di giri del 10 % impossibile perché è attiva la banda escludibile.
7: Aumento del numero di giri del 10 % impossibile perché è attivo il limite massimo.
8: La differenza di coppia dopo il salto del valore di riferimento del numero di giri è troppo bassa per poter ancora identificare il momento di inerzia in modo affidabile.
9: È disponibile un numero insufficiente di dati per identificare in modo affidabile il momento di inerzia.
10: La velocità è cambiata troppo poco o nella direzione errata dopo il salto del valore di riferimento.
11: Il momento di inerzia identificato non è plausibile.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Rimedi:
Per il valore di anomalia = 1:
- Controllare i parametri del motore (dati della targhetta). Dopo la modifica: calcolare p0340 = 3.
- Controllare il momento di inerzia (p0341, p0342). Dopo la modifica: calcolare p0340 = 3.
- Eseguire l'identificazione dei dati del motore (p1910).
- Eventualmente ridurre il fattore di dinamica (p1967 < 25 %).
Per il valore di anomalia = 2, 5:
- Adattare il valore di riferimento del numero di giri (p1965) o il limite minimo (p1080).
Per il valore di anomalia = 3, 6:
- Adattare il valore di riferimento del numero di giri (p1965) o le bande escludibili (p1091 ... p1094, p1101).
Per il valore di anomalia = 4, 7:
- Adattare il valore di riferimento del numero di giri (p1965) o il limite massimo (p1082, p1083 o p1086).
Per il valore di anomalia = 8:
- Il momento di inerzia totale dell'azionamento è molto maggiore di quello del motore (vedere p0341, p0342). Deselezionare la misura in rotazione (p1960), immettere il rapporto di inerzia p0342, ricalcolare il regolatore di numero di giri p0340 = 4 e ripetere la misura.
Per il valore di anomalia = 9:
- Controllare il momento di inerzia (p0341, p0342). Dopo la modifica ricalcolare il regolatore di velocità (p0340 = 3 o 4)
Per il valore di anomalia = 10:
- Controllare il momento di inerzia (p0341, p0342). Dopo la modifica: calcolare p0340 = 3.
Nota:
L'identificazione della coppia inerzia può essere disattivata mediante p1959.2.
Vedi anche: p1959 (Configurazione misura in rotazione)

F07985 Azionamento: Ottimizzazione del regolatore n. di giri (test di oscillazione)

Valore di segnalazione: %1

Oggetto azion.: VECTOR_G130/G150

Effetto: OFF1 (NESSUNO, OFF2)

Tacitazione: IMMEDIATAMENTE

Causa:
Durante il test di oscillazione si è verificato un errore.
Valore di anomalia (r0949, interpretazione decimale):
1: Non è stato raggiunto un punto operativo stazionario del numero di giri.
2: È impossibile raggiungere il valore di riferimento del numero di giri perché è attivo il limite minimo.
3: È impossibile raggiungere il valore di riferimento del numero di giri perché è attiva la banda di arresto.
4: È impossibile raggiungere il valore di riferimento del numero di giri perché è attivo il limite massimo.
5: Limiti di coppia troppo bassi per il salto di coppia.
6: Impossibile trovare un'impostazione adeguata del regolatore del numero di giri

Rimedi:
Per il valore di anomalia = 1:
- Controllare i parametri del motore (dati della targhetta). Dopo la modifica: calcolare p0340 = 3.
- Controllare il momento di inerzia (p0341, p0342). Dopo la modifica: calcolare p0340 = 3.
- Eseguire l'identificazione dei dati del motore (p1910).
- Eventualmente ridurre il fattore di dinamica (p1967 < 25 %).
Per il valore di anomalia = 2:
- Adattare il valore di riferimento del numero di giri (p1965) o il limite minimo (p1080).
Per il valore di anomalia = 3:
- Adattare il valore di riferimento del numero di giri (p1965) o le bande escludibili (p1091 ... p1094, p1101).
Per il valore di anomalia = 4:
- Adattare il valore di riferimento del numero di giri (p1965) o il limite massimo (p1082, p1083 o p1086).
Per il valore di anomalia = 5:
- Aumentare i limiti di coppia (ad es. p1520, p1521).
Per il valore di anomalia = 6:
- Ridurre il fattore di dinamica (p1967).
- Disattivare test oscillazione (p1959.4 = 0) e ripetere misura in rotazione.
Vedi anche: p1959 (Configurazione misura in rotazione)

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

F07986 Azionamento: Misura in rotazione, generatore di rampa

Valore di segnalazione: %1

Oggetto azion.: VECTOR_G130/G150

Effetto: OFF1 (NESSUNO, OFF2)

Tacitazione: IMMEDIATAMENTE

Causa: Durante la misura in rotazione si sono verificati problemi con il generatore di rampa.
Valore di anomalia (r0949, interpretazione decimale):
1: La direzione positiva e negativa sono bloccate.

Rimedi: Per il valore di anomalia = 1:
Abilitare la direzione (p1110 o p1111).

A07987 Azionamento: Misura in rotaz., nessun encoder disponibile

Valore di segnalazione: %1

Oggetto azion.: VECTOR_G130/G150

Effetto: NESSUNA

Tacitazione: NESSUNA

Causa: Non è disponibile alcun encoder. La misura in rotazione viene eseguita senza encoder.

Rimedi: Collegare l'encoder o selezionare p1960 = 1, 3.

F07988 Azionamento: Misura in rotazione, nessuna configurazione selezionata

Valore di segnalazione: -

Oggetto azion.: VECTOR_G130/G150

Effetto: OFF2 (NESSUNO, OFF1)

Tacitazione: IMMEDIATAMENTE

Causa: Nella configurazione della misura in rotazione (p1959) non è stata selezionata alcuna funzione.

Rimedi: Selezionare almeno una funzione per l'ottimizzazione automatica del regolatore di velocità (p1959).
Vedi anche: p1959 (Configurazione misura in rotazione)

F07989 Azionamento: Misura in rotazione induttanza di dispersione (direzione q)

Valore di segnalazione: %1

Oggetto azion.: VECTOR_G130/G150

Effetto: OFF1 (NESSUNO, OFF2)

Tacitazione: IMMEDIATAMENTE

Causa: Durante la misura dell'induttanza di dispersione dinamica si è verificato un errore.
Valore di anomalia (r0949, interpretazione decimale):
1: Non è stato raggiunto un punto operativo stazionario del numero di giri.
2: È impossibile raggiungere il valore di riferimento del numero di giri perché è attivo il limite minimo.
3: È impossibile raggiungere il valore di riferimento del numero di giri perché è attiva la banda di arresto.
4: È impossibile raggiungere il valore di riferimento del numero di giri perché è attivo il limite massimo.
5: Il valore di riferimento di flusso 100% non è stato raggiunto.
6: Impossibile misura Lq perché è attivo l'indebolimento di campo.
7: Il valore attuale del numero di giri supera il numero di giri massimo p1082 o il 75 % del numero di giri nominale del motore.
8: Il valore attuale del numero di giri scende sotto il 2 % del numero di giri nominale del motore.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Rimedi:

Per il valore di anomalia = 1:
- Controllare i parametri del motore.
- Eseguire l'identificazione dei dati del motore (p1910).
- Eventualmente ridurre il fattore di dinamica (p1967 < 25 %).

Per il valore di anomalia = 2:
- Adattare il valore di riferimento del numero di giri (p1965) o il limite minimo (p1080).

Per il valore di anomalia = 3:
- Adattare il valore di riferimento del numero di giri (p1965) o le bande escludibili (p1091 ... p1094, p1101).

Per il valore di anomalia = 4:
- Adattare il valore di riferimento del numero di giri (p1965) o il limite massimo (p1082, p1083 o p1086).

Per il valore di anomalia = 5:
- Mantenere il valore di riferimento del flusso p1570 = 100% e il valore di riferimento della corrente p1610 = 0% durante la misura Lq.

Per il valore di anomalia = 6:
- Ridurre il carico generatorio in modo che l'azionamento non raggiunga l'indebolimento di campo durante le accelerazioni.
- Ridurre p1965 in modo che avvenga la registrazione dell'induttanza di dispersione q in caso di numero di giri ridotto.

Per il valore di anomalia = 7:
- Aumentare p1082 se consentito tecnicamente.
- Ridurre p1965 in modo che avvenga la registrazione dell'induttanza di dispersione q in caso di numero di giri ridotto.

Per il valore di anomalia = 8:
- Ridurre il carico motorio in modo che l'azionamento non venga frenato.
- Aumentare p1965 in modo che avvenga eventualmente la misura in caso di elevato numero di giri.

Nota:
La misura dell'induttanza di dispersione q può essere disattivata mediante p1959.5. Se viene impostato solo p1959.5, viene eseguita esclusivamente questa misura se p1960 = 1, 2 viene impostato e l'azionamento viene inserito.
Vedi anche: p1959 (Configurazione misura in rotazione)

F07990 Azionamento: Identificazione dati motore errata

Valore di segnalazione: %1

Oggetto azion.: VECTOR_G130/G150

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.
Motori sincroni ad eccitazione esterna: resistenza smorzatore al di fuori di 1.0 ... 15 % di Zn.
4: Reattanza statorica rilevata al di fuori del campo previsto 50 ... 900 % di Zn.
Motori sincroni ad eccitazione esterna: reattanza statorica al di fuori di 20 ... 500 % di Zn.
5: Reattanza principale rilevata al di fuori del campo previsto 50 ... 900 % di Zn.
Motori sincroni ad eccitazione esterna: reattanza principale al di fuori di 20 ... 500 % di Zn.
6: La costante di tempo del rotore identificata si trova al di fuori dell'intervallo previsto 10 ms ... 5 s.
Motori sincroni ad eccitazione esterna: costante di tempo dello smorzatore al di fuori di 5 ms ... 1 s.
7: Reattanza di dispersione globale rilevata al di fuori del campo previsto 4 ... 100 % di Zn.
8: Reattanza di dispersione statorica rilevata al di fuori del campo previsto 2 ... 50 % di Zn.
Motori sincroni ad eccitazione esterna: dispersione statorica al di fuori di 2 ... 40 % di Zn.
9: Reattanza di dispersione rotore rilevata al di fuori del campo previsto 2 ... 50 % di Zn.
Motori sincroni ad eccitazione esterna: dispersione statorica dello smorzatore al di fuori di 1.5 ... 20 % di Zn.
10: Il motore è collegato in modo errato.
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.
Nota:
Le percentuali si riferiscono all'impedenza nominale del motore:
Zn = Vmot.nom / sqrt(3) / Imot,nom

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

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).
Inoltre per il valore di anomalia = 11:
- Disattivare la sorveglianza vibrazioni (p1909 bit 7 = 1).
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).

A07991 (N) Azionamento: Identificazione dati motore attivata

Valore di segnalazione: -

Oggetto azion.: VECTOR_G130/G150

Effetto: NESSUNA

Tacitazione: NESSUNA

Causa: L'identificazione dei dati motore è attivata.
Al successivo comando di inserzione viene eseguita l'identificazione dei dati motore.
Se si seleziona la misura in rotazione (vedere p1900, p1960), il salvataggio della parametrizzazione è bloccato.
Dopo l'esecuzione o la disattivazione dell'identificazione dei dati motore, il salvataggio è nuovamente possibile.
Vedi anche: p1910 (Identificazione dati del motore, selezione)

Rimedi: Nessuna operazione necessaria.
L'avviso scompare automaticamente dopo che l'identificazione dei dati motore è stata conclusa correttamente oppure quando si imposta p1900 = 0.

Reazione a N: NESSUNA

Tacitazione per N: NESSUNA

A07994 (N) Azionamento: Identificazione dati del motore non eseguita

Valore di segnalazione: -

Oggetto azion.: VECTOR_G130/G150

Effetto: NESSUNA

Tacitazione: NESSUNA

Causa: L'identificazione dei dati del motore non è ancora stata eseguita con il set di dati attuale.
L'avviso viene emesso solo in caso di modifica del set di dati (vedere r0051) nei seguenti casi:
- Nel nuovo set di dati selezionato è parametrizzata la regola vettoriale (p1300 >= 20).
- Nel nuovo set di dati selezionato non è ancora stata eseguita l'identificazione dei dati motore (vedere r3925).

Rimedi:
- Eseguire l'identificazione dei dati del motore (vedere p1900).
- Ricommutare il set di dati.
- Parametrizzare il controllo V/f (p1300 < 20).

Reazione a N: NESSUNA

Tacitazione per N: NESSUNA

F08000 (N, A) TB: Tensione di alimentazione +/-15 V errata

Valore di segnalazione: %1

Oggetto azion.: Tutti gli oggetti

Effetto: Infeed: NESSUNO (OFF1, OFF2)
Vector: NESSUNO (IASC / FRENO DC, OFF1, OFF2, OFF3, STOP1, STOP2)

Tacitazione: IMMEDIATAMENTE (POWER ON)

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Causa: Il Terminal Board 30 rileva una tensione di alimentazione interna errata.
Valore di anomalia (r0949, interpretazione decimale):
0: Errore nel test del circuito di sorveglianza.
1: Errore nel funzionamento normale.

Rimedi: - Sostituire il Terminal Board 30.
- Sostituire la Control Unit.

Reazione a N: NESSUNA
Tacitazione per N: NESSUNA
Reazione a A: NESSUNA
Tacitazione per A: NESSUNA

F08010 (N, A) TB: Convertitore analogico-digitale

Valore di segnalazione: -

Oggetto azion.: Tutti gli oggetti

Effetto: Infeed: NESSUNO (OFF1, OFF2)
Vector: OFF1 (IASC / FRENO DC, NESSUNO, OFF2, OFF3, STOP1, STOP2)

Tacitazione: IMMEDIATAMENTE (POWER ON)

Causa: Il convertitore analogico-digitale sul Terminal Board 30 non ha fornito dati convertiti.

Rimedi: - Controllare l'alimentazione di tensione.
- Sostituire il Terminal Board 30.

Reazione a N: NESSUNA
Tacitazione per N: NESSUNA
Reazione a A: NESSUNA
Tacitazione per A: NESSUNA

F08500 (A) COMM BOARD: Tempo di sorveglianza configurazione scaduto

Valore di segnalazione: %1

Oggetto azion.: Tutti gli oggetti

Effetto: Infeed: OFF1 (OFF2)
Vector: OFF1 (OFF2, OFF3)

Tacitazione: IMMEDIATAMENTE

Causa: Il tempo di sorveglianza per la configurazione è scaduto.
Valore di anomalia (r0949, interpretazione decimale):
0: Il tempo di trasmissione dei dati di configurazione di invio è stato superato.
1: Il tempo di trasmissione dei dati di configurazione di ricezione è stato superato.

Rimedi: Controllare la linea di comunicazione.

Reazione a A: NESSUNA
Tacitazione per A: NESSUNA

F08501 (N, A) COMM BOARD: Timeout del valore di riferimento

Valore di segnalazione: -

Oggetto azion.: Tutti gli oggetti

Effetto: Infeed: OFF1 (OFF2)
Vector: OFF3 (IASC / FRENO DC, NESSUNO, OFF1, OFF2, STOP1, STOP2)

Tacitazione: IMMEDIATAMENTE

Causa: La ricezione dei valori di riferimento da COMM BOARD è interrotta.
- Collegamento bus interrotto.
- Controller disinserito.
- Controller impostato in stato STOP.
- COMM BOARD difettosa.
Vedi anche: p8840 (COMM BOARD Tempo di sorveglianza)

Rimedi: - Verificare il collegamento del bus e impostare il controller nello stato RUN.
- In caso di errore ripetuto, controllare il tempo di sorveglianza impostato.
Vedi anche: p8840 (COMM BOARD Tempo di sorveglianza)

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Reazione a N:	NESSUNA
Tacitazione per N:	NESSUNA
Reazione a A:	NESSUNA
Tacitazione per A:	NESSUNA

F08502 (A) COMM BOARD: Tempo di sorveglianza funzionalità vitale scaduto

Valore di segnalazione:	-
Oggetto azion.:	Tutti gli oggetti
Effetto:	Infeed: OFF1 (OFF2) Vector: OFF1 (OFF2, OFF3)
Tacitazione:	IMMEDIATAMENTE
Causa:	Il tempo di sorveglianza del contatore di funzionalità vitale è scaduto. Il collegamento con COMM BOARD è stato interrotto.
Rimedi:	- Controllare la linea di comunicazione. - Controllare COMM BOARD.
Reazione a A:	NESSUNA
Tacitazione per A:	NESSUNA

A08504 (F) COMM BOARD: Errore interno nella trasmissione ciclica dei dati

Valore di segnalazione:	%1
Oggetto azion.:	Tutti gli oggetti
Effetto:	NESSUNA
Tacitazione:	NESSUNA
Causa:	I valori attuali e/o di riferimento ciclici non sono stati trasferiti negli intervalli di tempo progettati. Valore di avviso (r2124, interpretazione decimale): Solo per la diagnostica errori interna Siemens.
Rimedi:	Controllare il telegramma di parametrizzazione (Ti, To, Tdp, ecc.).
Reazione a F:	Infeed: NESSUNO (OFF1, OFF2) Vector: NESSUNO (OFF1, OFF2, OFF3)
Tacitazione per F:	IMMEDIATAMENTE

F08510 (A) COMM BOARD: Dati di configurazione di invio non validi

Valore di segnalazione:	%1
Oggetto azion.:	Tutti gli oggetti
Effetto:	Infeed: OFF1 (OFF2) Vector: OFF1 (OFF2, OFF3)
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

A08511 (F) COMM BOARD: Dati di configurazione di ricezione non validi

Valore di segnalazione:	%1
Oggetto azion.:	Tutti gli oggetti
Effetto:	NESSUNA
Tacitazione:	NESSUNA

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Causa: I dati di configurazione di ricezione non sono stati accettati dall'apparecchio di azionamento.
Valore di avviso (r2124, interpretazione decimale):
Valore di ritorno della verifica dei dati di configurazione di ricezione.
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 per PZD IF1 e r8850/p8851 per PZD IF2.
3: Numero di byte dispari per input o output.
4: Dati di impostazione per sincronizzazione non accettati. Per ulteriori informazioni vedere A01902.
5: Funzionamento ciclico non attivo.
17: CBE20 Shared Device: la configurazione della F-CPU è stata modificata.
223: Sincronizzazione di clock non ammessa per PZD Interface impostato in p8815[0].
501: Parametri PROFIsafe errati (ad es. F_Dest).

Rimedi: Controllare i dati di configurazione di ricezione.
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 = 17:
CBE20 Shared Device: estrarre/inserire la A-CPU.
Valore di avviso = 501:
Verifica dell'indirizzo PROFIsafe impostato (p9610).

Reazione a F: Infeed: NESSUNO (OFF1, OFF2)
Vector: NESSUNO (OFF1, OFF2, OFF3)

Tacitazione per F: IMMEDIATAMENTE

A08520 (F) COMM BOARD: Canale aciclico errato

Valore di segnalazione: %1

Oggetto azion.: Tutti gli oggetti

Effetto: NESSUNA

Tacitazione: NESSUNA

Causa: La memoria o lo stato del buffer del canale aciclico è difettoso.
Valore di avviso (r2124, interpretazione decimale):
0: Errore nello stato del buffer.
1: Errore nella memoria.

Rimedi: Controllare la linea di comunicazione.

Reazione a F: Infeed: NESSUNO (OFF1, OFF2)
Vector: NESSUNO (OFF1, OFF2, OFF3)

Tacitazione per F: IMMEDIATAMENTE

A08526 (F) COMM BOARD: Nessun collegamento ciclico

Valore di segnalazione: -

Oggetto azion.: Tutti gli oggetti

Effetto: NESSUNA

Tacitazione: NESSUNA

Causa: Non esiste nessun collegamento ciclico con il controllo.

Rimedi: Realizzare il collegamento ciclico e attivare il controllo con funzionamento ciclico.
Controllare in PROFINET i parametri "Name of Station" e "IP of Station" (r61000, r61001).
Se un CBE20 è inserito e PROFIBUS deve comunicare tramite PZD Interface1, è necessario parametrizzarlo con il tool di messa in servizio STARTER o direttamente con p8839.

Reazione a F: NESSUNO (OFF1)

Tacitazione per F: IMMEDIATAMENTE

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

A08530 (F) COMM BOARD: Canale dei messaggi errato

Valore di segnalazione: %1

Oggetto azion.: Tutti gli oggetti

Effetto: NESSUNA

Tacitazione: NESSUNA

Causa: La memoria o lo stato del buffer del canale dei messaggi è difettoso.
Valore di avviso (r2124, interpretazione decimale):
0: Errore nello stato del buffer.
1: Errore nella memoria.

Rimedi: Controllare la linea di comunicazione.

Reazione a F: Infeed: NESSUNO (OFF1, OFF2)
Vector: NESSUNO (OFF1, OFF2, OFF3)

Tacitazione per F: IMMEDIATAMENTE

A08550 Assegnazione hardware PZD Interface errata

Valore di segnalazione: %1

Oggetto azion.: Tutti gli oggetti

Effetto: NESSUNA

Tacitazione: NESSUNA

Causa: L'assegnazione dell' hardware alla PZD Interface è parametrizzata in modo non corretto.
Valore di avviso (r2124, interpretazione decimale):
1: Solo uno dei due indici è diverso da 99 (automatico).
2: Ad entrambe le PZD Interface è assegnato lo stesso hardware.
3: COMM BOARD assegnato mancante.
4: A CBC10 è assegnato Interface 1.
Vedi anche: p8839 (Assegnazione hardware PZD Interface)

Rimedi: Verificare la parametrizzazione ed eventualmente correggerla (p8839).

A08560 IE: Errore di sintassi nel file di configurazione

Valore di segnalazione: -

Oggetto azion.: Tutti gli oggetti

Effetto: NESSUNA

Tacitazione: NESSUNA

Causa: Nel file di configurazione ASCII per l'interfaccia Industrial Ethernet (X127) è stato rilevato un errore di sintassi. La configurazione memorizzata non è stata caricata.
Nota:
IE: Industrial Ethernet

Rimedi: - Controllare, eventualmente correggere e attivare la configurazione dell'interfaccia (p8900 e seguenti) (p8905 = 1).
- Salvare i parametri per la configurazione dell'interfaccia (ad es. p8905 = 2).
oppure
- Rinominare la stazione tramite la maschera "Modifica dei nodi Ethernet" (ad es. con il software di messa in servizio STARTER).
Vedi anche: p8905 (IE Configurazione interfaccia)

A08561 IE: Errore di coerenza nei parametri di impostazione

Valore di segnalazione: -

Oggetto azion.: Tutti gli oggetti

Effetto: NESSUNA

Tacitazione: NESSUNA

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Causa: Nell'attivazione della configurazione (p8905 = 1) per l'interfaccia Industrial Ethernet (X127) 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.
Nota:
IE: Industrial Ethernet
Vedi anche: p8900 (IE Name of Station), p8901 (IE IP Address of Station), p8902 (IE Default Gateway of Station), p8903 (IE Subnet Mask of Station)

Rimedi: - Controllare, eventualmente correggere e attivare la configurazione dell'interfaccia desiderata (p8900 e seguenti) (p8905 = 1).
oppure
- Rinominare la stazione tramite la maschera "Modifica dei nodi Ethernet" (ad es. con il software di messa in servizio STARTER).
Vedi anche: p8905 (IE Configurazione interfaccia)

A08562 PN: Errore di sintassi nel file di configurazione

Valore di segnalazione: -

Oggetto azion.: Tutti gli oggetti

Effetto: NESSUNA

Tacitazione: NESSUNA

Causa: Nel file di configurazione ASCII per l'interfaccia PROFINET onboard è stato rilevato un errore di sintassi. La configurazione memorizzata non è stata caricata.

Rimedi: - Controllare, eventualmente correggere e attivare la configurazione dell'interfaccia (p8920 e seguenti) (p8925 = 1).
- Salvare i parametri per la configurazione dell'interfaccia (ad es. p8925 = 2).
oppure
- Rinominare la stazione tramite la maschera "Modifica dei nodi Ethernet" (ad es. con il software di messa in servizio STARTER).
Vedi anche: p8925 (PN Configurazione interfaccia)

A08563 PN: Errore di coerenza nei parametri di impostazione

Valore di segnalazione: -

Oggetto azion.: Tutti gli oggetti

Effetto: NESSUNA

Tacitazione: NESSUNA

Causa: Nell'attivazione della configurazione (p8925 = 1) per l'interfaccia PROFINET onboard 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 (p8940 e seguenti) (p8945 = 1).
oppure
- Rinominare la stazione tramite la maschera "Modifica dei nodi Ethernet" (ad es. con il software di messa in servizio STARTER).
Vedi anche: p8925 (PN Configurazione interfaccia)

A08564 CBE20: Errore di sintassi nel file di configurazione

Valore di segnalazione: -

Oggetto azion.: Tutti gli oggetti

Effetto: NESSUNA

Tacitazione: NESSUNA

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Causa: Nel file di configurazione ASCII per Communication Board Ethernet 20 (CBE20) è stato rilevato un errore di sintassi.
La configurazione memorizzata non è stata caricata.

Rimedi: - Correggere e attivare la configurazione di CBE20 (p8940 e seguenti) (p8945 = 1).
Nota:
La configurazione diventa attiva solo al prossimo POWER ON!
- Rinominare CBE20 (ad es. con il software di messa in servizio STARTER).
Vedi anche: p8945 (CBE20 Configurazione interfaccia)

A08565 CBE20: Errore di coerenza nei parametri di impostazione

Valore di segnalazione: -

Oggetto azion.: Tutti gli oggetti

Effetto: NESSUNA

Tacitazione: NESSUNA

Causa: Nell'attivazione della configurazione (p8945 = 1) per Communication Board Ethernet 20 (CBE20) 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: p8940 (CBE20 Name of Station), p8941 (CBE20 IP Address of Station), p8942 (CBE20 Default Gateway of Station), p8943 (CBE20 Subnet Mask of Station), p8944 (CBE20 DHCP Mode)

Rimedi: Controllare, eventualmente correggere e attivare la configurazione dell'interfaccia desiderata (p8940 e seguenti) (p8945 = 1).
Vedi anche: p8945 (CBE20 Configurazione interfaccia)

F08700 (A) CAN: Comunicazione errata

Valore di segnalazione: %1

Oggetto azion.: Tutti gli oggetti

Effetto: Infeed: NESSUNO (OFF1, OFF2)
Vector: 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

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

F08701 CAN: Passaggio stato NMT

Valore di segnalazione: %1

Oggetto azion.: Tutti gli oggetti

Effetto: Infeed: OFF2
Vector: OFF3

Tacitazione: IMMEDIATAMENTE

Causa: Si è verificato un passaggio di stato CANopen NMT da "Operational" a "Pre-Operational" o a "Stopped".
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: Infeed: OFF2 (NESSUNO, OFF1)
Vector: 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

F08703 (A) CAN: superato il numero massimo di oggetti di azionamento

Valore di segnalazione: -

Oggetto azion.: Tutti gli oggetti

Effetto: Infeed: OFF2 (NESSUNO, OFF1)
Vector: OFF3 (NESSUNO, OFF1, OFF2)

Tacitazione: IMMEDIATAMENTE

Causa: È stato superato il numero massimo di 8 oggetti di azionamento con il modulo funzionale "CAN".
Nota:
In CANopen Standard sono definiti al massimo 8 oggetti di azionamento per ogni slave CANopen.

Rimedi: - Nuova messa in servizio di 8 oggetti di azionamento max. con il modulo funzionale "CAN" nella topologia.
- Negli oggetti di azionamento eventualmente deselezionare il modulo funzionale "CAN" (r0108.29).

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.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

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).

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.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

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.
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.

A08758 CAN: Numero canali PDO troppo basso

Valore di segnalazione: -

Oggetto azion.: Tutti gli oggetti

Effetto: NESSUNA

Tacitazione: NESSUNA

Causa: Il numero di canali PDO in p8740 è impostato a 0 oppure a un valore troppo basso.
Vedi anche: p8740 (CAN Suddivisione canali)

Rimedi: Il numero di canali CAN impostato in p8740 deve essere maggiore o uguale al numero dei PDO.
Per ottenere questo ci sono 2 possibilità:
Aumentare il numero dei canali in p8740 e confermare la scelta con p8741.
Ridurre il numero dei PDO mentre il COB-ID viene impostato come non valido.
Vedi anche: p8740 (CAN Suddivisione canali), p8741 (CAN PDO Conferma configurazione)

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

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

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).

F13009 Diritti di licenza, applicazione OA senza licenza

Valore di segnalazione: %1

Oggetto azion.: Tutti gli oggetti

Effetto: OFF1

Tacitazione: IMMEDIATAMENTE

Causa: Almeno un'applicazione OA soggetta a licenza è priva di licenza.
Nota:
Informazioni sulle applicazioni OA installate sono riportate in r4955 e p4955.

Rimedi: - Immettere e attivare la Licence Key per le applicazioni OA soggette a licenza (p9920, p9921).
- Disattivare eventualmente le applicazioni OA prive di licenza (p4956).
Vedi anche: p9920 (Licenza, immettere License Key), p9921 (Licenza, attivare License Key)

F13010 Diritti di licenza, modulo funzionale senza licenza

Valore di segnalazione: %1

Oggetto azion.: Tutti gli oggetti

Effetto: OFF1

Tacitazione: IMMEDIATAMENTE

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

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.: B_INF, VECTOR_G130/G150

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).

F30002 Parte di potenza: sovratensione circuito intermedio

Valore di segnalazione: %1

Oggetto azion.: B_INF

Effetto: OFF2

Tacitazione: IMMEDIATAMENTE

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

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)

F30002 Parte di potenza: sovratensione circuito intermedio

Valore di segnalazione: %1

Oggetto azion.: VECTOR_G130/G150

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.
- Impostare tempi di arrotondamento (p1130, p1136). Questa operazione è consigliata soprattutto nel funzionamento V/f, al fine di ridurre il carico del regolatore di tensione del circuito intermedio con tempi di decelerazione rapidi del generatore di rampa.

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.: B_INF, VECTOR_G130/G150

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.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

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.: B_INF, VECTOR_G130/G150

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]

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.: B_INF

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)

F30005 Parte di potenza: Sovraccarico I2t

Valore di segnalazione: %1

Oggetto azion.: VECTOR_G130/G150

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].

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Rimedi:
- Ridurre il carico continuo.
- Adattare ciclo di carico.
- Controllare le correnti nominali di motore e parte di potenza.
- Aumentare p0294.

Vedi anche: r0036 (Parte di potenza, sovraccarico I2t), r0206 (Parte di potenza, potenza nominale), p0307 (Potenza nominale del motore)

F30006 Parte di potenza: Control Board tiristore

Valore di segnalazione: -

Oggetto azion.: B_INF, VECTOR_G130/G150

Effetto: OFF2

Tacitazione: IMMEDIATAMENTE

Causa: La Control Board tiristore (TCB) del Basic Line Module ha segnalato un errore.
- Assenza di tensione di rete.
- Contattore di rete non chiuso.
- Tensione di rete troppo bassa.
- Frequenza di rete al di fuori del campo consentito (45 ... 66 Hz).
- Esiste un cortocircuito nel circuito intermedio.
- Esiste una dispersione verso terra nel circuito intermedio (durante la fase di precarica).
- Alimentazione di tensione della Control Board tiristore al di fuori del campo nominale (5 ... 18 V) e tensione di rete > 30 V.
- Errore interno nella Control Board tiristore.

Rimedi: Gli errori vengono salvati nella Control Board del tiristore e devono essere confermati. A questo scopo è necessario disinserire la Control Board del tiristore per almeno 10 s.
- Controllare la tensione di rete.
- Controllare o comandare il contattore di rete.
- Controllare ed eventualmente aumentare il tempo di sorveglianza (p0857).
- Eventualmente fare attenzione ad altri messaggi della parte di potenza.
- Controllare che non vi siano cortocircuiti o dispersioni verso terra sul circuito intermedio.
- Valutare i LED di diagnostica sulla Control Board del tiristore.

F30008 Parte di potenza: Errore funzionalità vitale dei dati ciclici

Valore di segnalazione: -

Oggetto azion.: B_INF, VECTOR_G130/G150

Effetto: Infeed: NESSUNO (OFF1, OFF2)
Vector: NESSUNO (OFF1, OFF2, OFF3)

Tacitazione: IMMEDIATAMENTE

Causa: La parte di potenza ha rilevato che i telegrammi ciclici del valore di riferimento della Control Unit non sono stati aggiornati puntualmente. Il numero di errori consecutivi di funzionalità vitale tollerati ha superato la soglia di anomalia (p7789).

Rimedi:
- Controllare che l'installazione del quadro elettrico e la posa dei cavi siano conformi EMC.
- Per i progetti con oggetto di azionamento VECTOR, verificare che sulla Control Unit sia impostato p0117 = 6.
- Innalzare la soglia di anomalia (p7789).

Vedi anche: p0117 (Regolatore di corrente, tempo morto di calcolo, modalità)

A30010 (F) Parte di potenza: Errore funzionalità vitale dei dati ciclici

Valore di segnalazione: -

Oggetto azion.: B_INF, VECTOR_G130/G150

Effetto: NESSUNA

Tacitazione: NESSUNA

Causa: La comunicazione DRIVE-CLiQ tra la Control Unit e la parte di potenza interessata è difettosa.
I telegrammi ciclici del valore di riferimento della Control Unit non sono stati ricevuti puntualmente per almeno un clock.

Rimedi: Controllare che l'installazione del quadro elettrico e la posa dei cavi siano conformi EMC.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Reazione a F:	Infeed: NESSUNO (OFF1, OFF2) Vector: NESSUNO (OFF1, OFF2, OFF3)
Tacitazione per F:	IMMEDIATAMENTE (POWER ON)

F30011 Parte di potenza: Interruzione della fase di rete nel circuito primario

Valore di segnalazione:	-
Oggetto azion.:	B_INF, VECTOR_G130/G150
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.:	B_INF, VECTOR_G130/G150
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.

F30013 Parte di potenza: Cortocircuito della sonda termica del radiatore

Valore di segnalazione:	%1
Oggetto azion.:	B_INF, VECTOR_G130/G150
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.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

F30015 (N, A) Parte di potenza: mancanza fase cavo di alimentazione del motore

Valore di segnalazione: -

Oggetto azion.: VECTOR_G130/G150

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 nei casi seguenti:
- Il motore è collegato correttamente, ma l'azionamento è in stallo nel controllo V/f. In questo caso l'asimmetria delle correnti può far sì che in una fase venga misurata una corrente di 0 A.
- 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.
- Aumentare il tempo di accelerazione/decelerazione (p1120) se l'azionamento è in stallo nel controllo V/f.
- 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.: VECTOR_G130/G150

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

F30017 Parte di potenza: Intervento troppo frequente della limitazione di corrente hardware

Valore di segnalazione: Causa dell'errore: %1 bin

Oggetto azion.: B_INF, VECTOR_G130/G150

Effetto: OFF2

Tacitazione: IMMEDIATAMENTE

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

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.: B_INF, VECTOR_G130/G150

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 2011 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: p0115, p1231, p1810

F30021 Parte di potenza: Dispersione verso terra

Valore di segnalazione: %1

Oggetto azion.: B_INF, VECTOR_G130/G150

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.: B_INF, VECTOR_G130/G150

Effetto: OFF2

Tacitazione: POWER ON

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

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.

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.: B_INF

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.

F30024 Parte di potenza: Sovratemperatura modello termico

Valore di segnalazione: -

Oggetto azion.: VECTOR_G130/G150

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.
- Con frenatura in DC attiva: ridurre la corrente di frenatura (p1232).

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

F30025 Parte di potenza: Sovratemperatura del chip

Valore di segnalazione: %1

Oggetto azion.: B_INF, VECTOR_G130/G150

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

F30027 Parte di potenza: Sorveglianza del tempo di precarica del circuito intermedio

Valore di segnalazione: Abilitazioni: %1, stato: %2

Oggetto azion.: B_INF, VECTOR_G130/G150

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.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

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: l2t 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).
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.: B_INF, VECTOR_G130/G150

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.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

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.: B_INF, VECTOR_G130/G150

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.
- 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.: B_INF, VECTOR_G130/G150

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.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

A30034 Parte di potenza: Sovratemperatura spazio interno

Valore di segnalazione: %1

Oggetto azion.: B_INF, VECTOR_G130/G150

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.: B_INF, VECTOR_G130/G150

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.
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.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

F30037 Parte di potenza: Sovratemperatura del raddrizzatore

Valore di segnalazione: %1

Oggetto azion.: B_INF, VECTOR_G130/G150

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.

A30038 Parte di potenza: Sorveglianza ventilatore del condensatore

Valore di segnalazione: %1

Oggetto azion.: B_INF

Effetto: NESSUNA

Tacitazione: NESSUNA

Causa: Il ventilatore del condensatore emette un segnale di errore.

Rimedi: Sostituire il condensatore del ventilatore nella parte di potenza.

F30039 Parte di potenza: Guasto ventilatore del condensatore

Valore di segnalazione: %1

Oggetto azion.: B_INF

Effetto: OFF1

Tacitazione: IMMEDIATAMENTE

Causa: Il ventilatore del condensatore è guasto.

Rimedi: Sostituire il condensatore del ventilatore nella parte di potenza.

F30040 Parte di potenza: Sottotensione 24 V

Valore di segnalazione: %1

Oggetto azion.: B_INF, VECTOR_G130/G150

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 2011 All Rights Reserved

A30041 (F) Parte di potenza: Avviso sottotensione 24 V

Valore di segnalazione: %1

Oggetto azion.: B_INF, VECTOR_G130/G150

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: Infeed: NESSUNO (OFF1, OFF2)
Vector: 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.: B_INF, VECTOR_G130/G150

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.: B_INF, VECTOR_G130/G150

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.: B_INF, VECTOR_G130/G150

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.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Reazione a F:	Infeed: NESSUNO (OFF1, OFF2) Vector: NESSUNO (OFF1, OFF2, OFF3)
Tacitazione per F:	IMMEDIATAMENTE (POWER ON)

F30045 Parte di potenza: Sottotensione alimentazione

Valore di segnalazione:	%1
Oggetto azion.:	B_INF, VECTOR_G130/G150
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.:	B_INF, VECTOR_G130/G150
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:	Infeed: NESSUNO (OFF1, OFF2) Vector: NESSUNO (OFF1, OFF2, OFF3)
Tacitazione per F:	IMMEDIATAMENTE (POWER ON)

F30047 Impianto raffr.: Flusso volumetrico refrigerante insufficiente

Valore di segnalazione:	%1
Oggetto azion.:	B_INF, VECTOR_G130/G150
Effetto:	OFF2
Tacitazione:	IMMEDIATAMENTE
Causa:	Il flusso volumetrico dell'impianto di raffreddamento è sceso sotto la soglia di anomalia.
Rimedi:	- Verificare i segnali di conferma e la parametrizzazione (p0260 ... p0267). - Verificare l'afflusso del liquido refrigerante.

A30048 Parte di potenza: Guasto ventilatore esterno

Valore di segnalazione:	-
Oggetto azion.:	B_INF, VECTOR_G130/G150
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.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

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.: B_INF, VECTOR_G130/G150
Effetto: NESSUNA
Tacitazione: NESSUNA
Causa: Il ventilatore interno è guasto.
Rimedi: Controllare il ventilatore interno ed eventualmente sostituirlo.

F30050 Parte di potenza: Alimentazione sovratensione 24 V

Valore di segnalazione: -
Oggetto azion.: B_INF, VECTOR_G130/G150
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.: B_INF, VECTOR_G130/G150
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)

F30053 Dati FPGA errati

Valore di segnalazione: %1
Oggetto azion.: Tutti gli oggetti
Effetto: NESSUNO
Tacitazione: POWER ON
Causa: I dati FPGA della parte di potenza sono errati.
Rimedi: Sostituzione della parte di potenza o aggiornamento dei dati FPGA.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

A30054 (F) Parte di potenza: sottotensione all'apertura freno

Valore di segnalazione: %1

Oggetto azion.: VECTOR_G130/G150

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.: B_INF, VECTOR_G130/G150

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.

A30057 Parte di potenza: Asimmetria di rete

Valore di segnalazione: %1

Oggetto azion.: B_INF

Effetto: NESSUNA

Tacitazione: NESSUNA

Causa: Nella tensione del circuito intermedio sono state rilevate frequenze che indicano un'asimmetria di rete o la caduta di una fase di rete. Potrebbe trattarsi del guasto di una fase del motore.
Se l'avviso persiste, dopo max. 5 minuti viene emessa l'anomalia F30011.
Valore di avviso (r2124, interpretazione decimale):
Solo per la diagnostica errori interna Siemens.

Rimedi: - Controllare il collegamento delle fasi di rete.
- Controllare il collegamento dei cavi di alimentazione del motore.
Se non vi sono interruzioni delle fasi di rete o del motore, si tratta di un'asimmetria di rete.
- Ridurre la potenza per evitare l'anomalia F30011.

F30059 Parte di potenza: Guasto ventilatore interno

Valore di segnalazione: -

Oggetto azion.: B_INF, VECTOR_G130/G150

Effetto: OFF2

Tacitazione: IMMEDIATAMENTE

Causa: Il ventilatore interno della parte di potenza è guasto o difettoso.

Rimedi: Controllare il ventilatore interno ed eventualmente sostituirlo.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

F30060 (A) Contattore di precarica, sorveglianza dello stato

Valore di segnalazione: Causa dell'errore: %1 bin

Oggetto azion.: B_INF, VECTOR_G130/G150

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.: B_INF, VECTOR_G130/G150

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.: B_INF, VECTOR_G130/G150

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 2011 All Rights Reserved

F30071 Nessun nuovo valore attuale ricevuto dall'unità della parte di potenza

Valore di segnalazione: -

Oggetto azion.: B_INF, VECTOR_G130/G150

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.: B_INF, VECTOR_G130/G150

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.: B_INF, VECTOR_G130/G150

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.: B_INF, VECTOR_G130/G150

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 2011 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 dalla parte di potenza.
- 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.

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.

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 parte di potenza.
- 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.

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).

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 dalla parte di potenza.
- 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.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

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.

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 parte di potenza.
- 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.

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).

F30105 Parte di potenza: Rilevamento valore attuale errato

Valore di segnalazione: -

Oggetto azion.: B_INF, VECTOR_G130/G150

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.: VECTOR_G130/G150

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.: VECTOR_G130/G150

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)

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

A30502 Parte di potenza: Sovratensione circuito intermedio

Valore di segnalazione: %1

Oggetto azion.: VECTOR_G130/G150

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)

F30600 SI MM: STOP A attivato

Valore di segnalazione: %1

Oggetto azion.: B_INF, VECTOR_G130/G150

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.: B_INF, VECTOR_G130/G150

Effetto: Infeed: NESSUNO (OFF1, OFF2)
Vector: NESSUNO (OFF1, OFF2, OFF3)

Tacitazione: IMMEDIATAMENTE (POWER ON)

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

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]).
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.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

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.: B_INF, VECTOR_G130/G150

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.

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.: B_INF, VECTOR_G130/G150

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: Infeed: OFF2
Vector: 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.: B_INF, VECTOR_G130/G150

Effetto: OFF2

Tacitazione: IMMEDIATAMENTE (POWER ON)

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

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

F30630 SI MM: Comando di frenatura errato

Valore di segnalazione: %1

Oggetto azion.: B_INF, VECTOR_G130/G150

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.

© Siemens AG 2011 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:
MM: Motor Module
SBC: Safe Brake Control (comando di frenatura sicuro)
SI: Safety Integrated

A30640 (F) SI MM: Errore nel tracciato di arresto del secondo canale

Valore di segnalazione: %1

Oggetto azion.: B_INF, VECTOR_G130/G150

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 (Motor Module))

Reazione a F: NESSUNO (OFF2)

Tacitazione per F: IMMEDIATAMENTE (POWER ON)

F30649 SI MM: Errore software interno

Valore di segnalazione: %1

Oggetto azion.: B_INF, VECTOR_G130/G150

Effetto: OFF2

Tacitazione: IMMEDIATAMENTE (POWER ON)

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

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

F30650 SI MM: Prova di collaudo necessaria

Valore di segnalazione: %1

Oggetto azion.: B_INF, VECTOR_G130/G150

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 (Motor Module))

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

F30651 SI MM: Sincronizzazione con Control Unit fallita

Valore di segnalazione: %1

Oggetto azion.: B_INF, VECTOR_G130/G150

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.

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.: B_INF, VECTOR_G130/G150

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.: B_INF, VECTOR_G130/G150

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.

© Siemens AG 2011 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.
- 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.: B_INF, VECTOR_G130/G150

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 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.: B_INF, VECTOR_G130/G150

Effetto: OFF2

Tacitazione: IMMEDIATAMENTE (POWER ON)

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

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 (Control Unit)), r9871 (SI Funzioni comuni (Motor Module))

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)

F30662 Errore nella comunicazione interna

Valore di segnalazione: %1

Oggetto azion.: B_INF, ENCODER, HUB, TB30, TM31, TM54F_MA, TM54F_SL, VECTOR_G130/G150

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.: B_INF, ENCODER, HUB, TB30, TM31, TM54F_MA, TM54F_SL, VECTOR_G130/G150

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.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

F30665 SI MM: Sistema guasto

Valore di segnalazione: %1

Oggetto azion.: VECTOR_G130/G150

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.

F30672 SI CU: Software Control Unit incompatibile

Valore di segnalazione: %1

Oggetto azion.: VECTOR_G130/G150

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.: VECTOR_G130/G150

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.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

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.: VECTOR_G130/G150

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.

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.: VECTOR_G130/G150

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 (SI Motion, abilitazione funzioni sicure (Motor Module)), p9501 (SI Motion, abilitazione funzioni sicure (Control Unit)), p9503 (SI Motion, abilitazione SCA (SN) (Control Unit)), p9601 (SI Abilitazione funzioni integrate nell'azionam. (Control Unit)), p9801 (SI Abilitazione funzioni integrate nell'azionam. (Motor Module)), r9871 (SI Funzioni comuni (Motor Module))

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

F30683 SI Motion MM: Abilitazione SOS/SLS assente

Valore di segnalazione: -

Oggetto azion.: VECTOR_G130/G150

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 (Motor Module))

F30685 SI Motion MM: Valore limite velocità limitata sicura troppo elevato

Valore di segnalazione: %1

Oggetto azion.: VECTOR_G130/G150

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 (Motor Module))

F30688 SI Motion MM: Sincronizzazione valore attuale non ammessa

Valore di segnalazione: -

Oggetto azion.: VECTOR_G130/G150

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 (Control Unit)), p9526 (SI Motion, assegnazione encoder secondo canale)

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

F30692 SI Motion MM: Valore parametro errato senza encoder

Valore di segnalazione: Parametro: %1

Oggetto azion.: VECTOR_G130/G150

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 (Motor Module))

Rimedi: Correggere il valore del parametro oppure deselezionare le sorveglianze del movimento senza encoder.
Vedi anche: p9301 (SI Motion, abilitazione funzioni sicure (Motor Module)), p9501 (SI Motion, abilitazione funzioni sicure (Control Unit))

A30693 (F) SI MM: Parametrizzazione Safety modificata, avvio a caldo/POWER ON necessario

Valore di segnalazione: %1

Oggetto azion.: VECTOR_G130/G150

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.: VECTOR_G130/G150

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".

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

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.: VECTOR_G130/G150

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".

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.: VECTOR_G130/G150

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

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

C30707 SI Motion MM: Tolleranza per arresto operativo sicuro superata

Valore di segnalazione: -

Oggetto azion.: VECTOR_G130/G150

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 (Control Unit))

C30708 SI Motion MM: STOP C attivato

Valore di segnalazione: -

Oggetto azion.: VECTOR_G130/G150

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).
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 passaggio da STOP C a SOS (SBH) (Control Unit))

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.: VECTOR_G130/G150

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 (Motor Module)), p9553 (SI Motion, tempo passaggio da STOP D a SOS (SBH) (Control Unit))

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 2011 All Rights Reserved

C30710 SI Motion MM: STOP E attivato

Valore di segnalazione: -

Oggetto azion.: VECTOR_G130/G150

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 (Motor Module)), p9554 (SI Motion, tempo passaggio da STOP E a SOS (SBH) (Control Unit))

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)

C30711 SI Motion MM: Guasto in un canale di sorveglianza

Valore di segnalazione: %1

Oggetto azion.: VECTOR_G130/G150

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.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

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 (Control Unit)), 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.
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 (Motor Module)), p9500 (SI Motion, clock di sorveglianza (Control Unit))

C30712 SI Motion MM: Guasto durante l'elaborazione F-IO

Valore di segnalazione: %1

Oggetto azion.: VECTOR_G130/G150

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 (Motor Module)), p9500 (SI Motion, clock di sorveglianza (Control Unit))

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

C30714 SI Motion MM: Velocità limitata sicura superata

Valore di segnalazione: %1

Oggetto azion.: VECTOR_G130/G150

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 (Motor Module)), p9363 (SI Motion, reazione di stop SLS (Motor Module))

C30716 SI Motion MM: Tolleranza per direzione di movimento sicura superata

Valore di segnalazione: %1

Oggetto azion.: VECTOR_G130/G150

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 (Motor Module)), p9365 (SI Motion, tempo di ritardo SDI (Motor Module)), p9366 (SI Motion, reazione di stop SDI (Motor Module))

C30798 SI Motion MM: Stop di prova in corso

Valore di segnalazione: -

Oggetto azion.: VECTOR_G130/G150

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 2011 All Rights Reserved

C30799 SI Motion MM: Modalità prova di collaudo attiva

Valore di segnalazione: -

Oggetto azion.: VECTOR_G130/G150

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.: B_INF, VECTOR_G130/G150

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.: B_INF, VECTOR_G130/G150

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.: B_INF, VECTOR_G130/G150

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 2011 All Rights Reserved

A30804 (F) Parte di potenza: CRC

Valore di segnalazione: %1

Oggetto azion.: B_INF, VECTOR_G130/G150

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: Infeed: OFF2 (OFF1)
Vector: OFF2 (OFF1, OFF3)

Tacitazione per F: IMMEDIATAMENTE

F30805 Parte di potenza: Checksum della EPROM errata

Valore di segnalazione: %1

Oggetto azion.: B_INF, VECTOR_G130/G150

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.: B_INF, VECTOR_G130/G150

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.: B_INF, VECTOR_G130/G150

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 2011 All Rights Reserved

F30820 Parte di potenza DRIVE-CLiQ: Telegramma errato

Valore di segnalazione: Numero di componente: %1, causa dell'errore: %2

Oggetto azion.: B_INF, VECTOR_G130/G150

Effetto: OFF2

Tacitazione: IMMEDIATAMENTE

Causa: La comunicazione DRIVE-CLiQ dalla Control Unit alla parte di potenza interessata 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)

F30835 Parte di potenza DRIVE-CLiQ: Trasmissione dati ciclica disturbata

Valore di segnalazione: Numero di componente: %1, causa dell'errore: %2

Oggetto azion.: B_INF, VECTOR_G130/G150

Effetto: OFF2

Tacitazione: IMMEDIATAMENTE

Causa: La comunicazione DRIVE-CLiQ dalla Control Unit alla parte di potenza interessata 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)

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

F30836 Parte di potenza Drive-CLiQ: Errore di invio per dati DRIVE-CLiQ

Valore di segnalazione: Numero di componente: %1, causa dell'errore: %2

Oggetto azion.: B_INF, VECTOR_G130/G150

Effetto: OFF2

Tacitazione: IMMEDIATAMENTE

Causa: La comunicazione DRIVE-CLiQ tra la Control Unit e la parte di potenza interessata 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.

F30837 Parte di potenza DRIVE-CLiQ: Componente guasto

Valore di segnalazione: Numero di componente: %1, causa dell'errore: %2

Oggetto azion.: B_INF, VECTOR_G130/G150

Effetto: OFF2

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.

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.

F30845 Parte di potenza DRIVE-CLiQ: Trasmissione dati ciclica disturbata

Valore di segnalazione: Numero di componente: %1, causa dell'errore: %2

Oggetto azion.: B_INF, VECTOR_G130/G150

Effetto: OFF2

Tacitazione: IMMEDIATAMENTE

Causa: La comunicazione DRIVE-CLiQ tra la Control Unit e la parte di potenza interessata 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 (disinserzione/inserzione).
Vedi anche: p9916 (Errore di trasmissione DRIVE-CLiQ, soglia di disinserzione slave)

F30850 Parte di potenza: Errore software interno

Valore di segnalazione: %1

Oggetto azion.: B_INF, VECTOR_G130/G150

Effetto: Infeed: OFF1 (NESSUNO, OFF2)
Vector: OFF1 (NESSUNO, OFF2, OFF3)

Tacitazione: POWER ON

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

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.

F30851 Parte di potenza DRIVE-CLiQ (CU): Assenza funzionalità vitale

Valore di segnalazione: Numero di componente: %1, causa dell'errore: %2

Oggetto azion.: B_INF, VECTOR_G130/G150

Effetto: Infeed: OFF2 (NESSUNO, OFF1)
Vector: OFF2 (NESSUNO, OFF1, OFF3)

Tacitazione: IMMEDIATAMENTE

Causa: La comunicazione DRIVE-CLiQ tra la parte di potenza interessata 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.

A30853 Parte di potenza: Errore funzionalità vitale dei dati ciclici

Valore di segnalazione: -

Oggetto azion.: B_INF, VECTOR_G130/G150

Effetto: NESSUNA

Tacitazione: NESSUNA

Causa: La parte di potenza ha rilevato che i telegrammi ciclici del valore di riferimento della Control Unit non sono stati aggiornati puntualmente. Nella finestra impostata in p7788 si sono verificati almeno due errori di funzionalità vitale.

Rimedi: - Controllare che l'installazione del quadro elettrico e la posa dei cavi siano conformi EMC.
- Ridurre le dimensioni della finestra per la sorveglianza (p7788).

F30860 Parte di potenza DRIVE-CLiQ (CU): Telegramma errato

Valore di segnalazione: Numero di componente: %1, causa dell'errore: %2

Oggetto azion.: B_INF, VECTOR_G130/G150

Effetto: OFF2

Tacitazione: IMMEDIATAMENTE

Causa: La comunicazione DRIVE-CLiQ tra la parte di potenza interessata 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.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

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)

F30885 Parte di potenza DRIVE-CLiQ (CU): Trasmissione dati ciclica disturbata

Valore di segnalazione: Numero di componente: %1, causa dell'errore: %2

Oggetto azion.: B_INF, VECTOR_G130/G150

Effetto: OFF2

Tacitazione: IMMEDIATAMENTE

Causa:
La comunicazione DRIVE-CLiQ tra la parte di potenza interessata 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)

F30886 Parte di potenza DRIVE-CLiQ (CU): Errore nell'invio dei dati DRIVE-CLiQ

Valore di segnalazione: Numero di componente: %1, causa dell'errore: %2

Oggetto azion.: B_INF, VECTOR_G130/G150

Effetto: OFF2

Tacitazione: IMMEDIATAMENTE

Causa:
La comunicazione DRIVE-CLiQ tra la parte di potenza interessata 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.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

F30887 Parte di potenza DRIVE-CLiQ (CU): Componente guasto

Valore di segnalazione: Numero di componente: %1, causa dell'errore: %2

Oggetto azion.: B_INF, VECTOR_G130/G150

Effetto: OFF2

Tacitazione: IMMEDIATAMENTE

Causa: È stato rilevato un errore nel componente DRIVE-CLiQ interessato (parte di potenza). 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.

F30895 Parte di potenza DRIVE-CLiQ (CU): Trasmissione dati ciclica alternata disturbata

Valore di segnalazione: Numero di componente: %1, causa dell'errore: %2

Oggetto azion.: B_INF, TM31, VECTOR_G130/G150

Effetto: Infeed: OFF2 (NESSUNO, OFF1)
Vector: OFF2 (IASC / FRENO DC, NESSUNO, OFF1, OFF3, STOP1, STOP2)

Tacitazione: IMMEDIATAMENTE

Causa: La comunicazione DRIVE-CLiQ tra la parte di potenza interessata 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)

F30896 Parte di potenza DRIVE-CLiQ (CU): Caratteristiche componente incoerenti

Valore di segnalazione: Numero di componente: %1

Oggetto azion.: B_INF, VECTOR_G130/G150

Effetto: Infeed: OFF2 (NESSUNO, OFF1)
Vector: OFF2 (IASC / FRENO DC, NESSUNO, OFF1, OFF3, STOP1, STOP2)

Tacitazione: IMMEDIATAMENTE

Causa: Le caratteristiche del componente DRIVE-CLiQ (parte di potenza) 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).

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

F30899 (N, A) Parte di potenza: Anomalia sconosciuta

Valore di segnalazione: Nuovo messaggio: %1

Oggetto azion.: B_INF, VECTOR_G130/G150

Effetto: Infeed: NESSUNO (OFF1, OFF2)
Vector: 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.: B_INF, VECTOR_G130/G150

Effetto: Infeed: NESSUNO (OFF1, OFF2)
Vector: 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.: B_INF

Effetto: OFF2 (NESSUNO, OFF1)

Tacitazione: IMMEDIATAMENTE

Causa: Si è verificato un errore software interno nella parte di potenza durante l'inizializzazione.

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.: B_INF, VECTOR_G130/G150

Effetto: NESSUNA

Tacitazione: NESSUNA

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

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: Infeed: NESSUNO (OFF1, OFF2)
Vector: 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.: B_INF, VECTOR_G130/G150

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: Infeed: NESSUNO (OFF1, OFF2)
Vector: 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.: ENCODER, VECTOR_G130/G150

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)

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

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

F31101 (N, A) Encoder 1: Tacca di zero non raggiunta

Valore di segnalazione: %1

Oggetto azion.: ENCODER, VECTOR_G130/G150

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.: ENCODER, VECTOR_G130/G150

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)

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

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

F31110 (N, A) Encoder 1: Comunicazione seriale disturbata

Valore di segnalazione: Causa dell'errore: %1 bin

Oggetto azion.: ENCODER, VECTOR_G130/G150

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

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.: ENCODER, VECTOR_G130/G150

Effetto: ENCODER (IASC / FRENO DC, NESSUNO)

Tacitazione: BLOCCO IMPULSI

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

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.: ENCODER, VECTOR_G130/G150
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
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.: ENCODER, VECTOR_G130/G150
Effetto: ENCODER (IASC / FRENO DC, NESSUNO)
Tacitazione: BLOCCO IMPULSI

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

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.: ENCODER, VECTOR_G130/G150

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)

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

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

F31117 (N, A) Encoder 1: Inversione segnale A/B/R errata

Valore di segnalazione: Causa dell'errore: %1 bin

Oggetto azion.: ENCODER, VECTOR_G130/G150

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.: ENCODER, VECTOR_G130/G150

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

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

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

F31120 (N, A) Encoder 1: Tensione di alimentazione errata

Valore di segnalazione: Causa dell'errore: %1 bin

Oggetto azion.: ENCODER, VECTOR_G130/G150

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.: ENCODER, VECTOR_G130/G150

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

F31122 Encoder 1: Tensione di alimentazione interna errata

Valore di segnalazione: %1

Oggetto azion.: ENCODER, VECTOR_G130/G150

Effetto: ENCODER

Tacitazione: IMMEDIATAMENTE

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

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.: ENCODER, VECTOR_G130/G150

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.: ENCODER, VECTOR_G130/G150

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.
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

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

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.: ENCODER, VECTOR_G130/G150

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.: ENCODER, VECTOR_G130/G150

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)

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

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

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.: ENCODER, VECTOR_G130/G150

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.: ENCODER, VECTOR_G130/G150

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.
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)

© Siemens AG 2011 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.
- 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.: ENCODER, VECTOR_G130/G150

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.

F31136 Enc. 1: Errore durante la determinazione dell'inform. multiturn

Valore di segnalazione: Causa dell'errore: %1 bin

Oggetto azion.: ENCODER, VECTOR_G130/G150

Effetto: ENCODER (IASC / FRENO DC, NESSUNO)

Tacitazione: BLOCCO IMPULSI

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

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.: ENCODER, VECTOR_G130/G150

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.: ENCODER, VECTOR_G130/G150

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.

F31150 (N, A) Encoder 1: Inizializzazione errata

Valore di segnalazione: %1

Oggetto azion.: ENCODER, VECTOR_G130/G150

Effetto: ENCODER (IASC / FRENO DC, NESSUNO, OFF1, OFF2, OFF3, STOP1, STOP2)

Tacitazione: BLOCCO IMPULSI

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

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.: ENCODER, VECTOR_G130/G150
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.: ENCODER, VECTOR_G130/G150
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

F31161 (N, A) Encoder 1: Sensore analogico canale B guasto

Valore di segnalazione: %1
Oggetto azion.: ENCODER, VECTOR_G130/G150
Effetto: ENCODER (IASC / FRENO DC, NESSUNO)
Tacitazione: BLOCCO IMPULSI

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

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.: ENCODER, VECTOR_G130/G150
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.: ENCODER, VECTOR_G130/G150
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 (ENCODER, IASC / FRENO DC, OFF1, OFF2, OFF3, STOP1, STOP2)
Tacitazione per F: IMMEDIATAMENTE

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

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.: ENCODER, VECTOR_G130/G150
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.: ENCODER, VECTOR_G130/G150
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.: ENCODER, VECTOR_G130/G150
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)

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

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.:	ENCODER, VECTOR_G130/G150
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.:	ENCODER, VECTOR_G130/G150
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
Reazione a N:	NESSUNA
Tacitazione per N:	NESSUNA

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

A31412 (F, N) Encoder 1: Bit di errore nel protocollo seriale impostato

Valore di segnalazione: %1

Oggetto azion.: ENCODER, VECTOR_G130/G150

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.: ENCODER, VECTOR_G130/G150

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

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.: ENCODER, VECTOR_G130/G150

Effetto: NESSUNA

Tacitazione: NESSUNA

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

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.: ENCODER, VECTOR_G130/G150
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

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

A31419 (F, N) Encoder 1: Traccia A o B fuori tolleranza

Valore di segnalazione: %1
Oggetto azion.: ENCODER, VECTOR_G130/G150
Effetto: NESSUNA
Tacitazione: NESSUNA

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

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.: ENCODER, VECTOR_G130/G150
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

A31422 (F, N) Encoder 1: Numero di impulsi encoder rettangolare fuori tolleranza

Valore di segnalazione: %1
Oggetto azion.: ENCODER, VECTOR_G130/G150
Effetto: NESSUNA
Tacitazione: NESSUNA

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

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.: ENCODER, VECTOR_G130/G150
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.: ENCODER, VECTOR_G130/G150
Effetto: NESSUNA
Tacitazione: NESSUNA

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

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).
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.: ENCODER, VECTOR_G130/G150
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.: ENCODER, VECTOR_G130/G150
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 2011 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.: ENCODER, VECTOR_G130/G150

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.: ENCODER, VECTOR_G130/G150

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.: ENCODER, VECTOR_G130/G150

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 2011 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.: ENCODER, VECTOR_G130/G150

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.: ENCODER, VECTOR_G130/G150

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.: ENCODER, VECTOR_G130/G150

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 2011 All Rights Reserved

F31500 (N, A) Encoder 1: Inseguimento di posizione, campo di movimento superato

Valore di segnalazione: -

Oggetto azion.: ENCODER, VECTOR_G130/G150

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.: ENCODER, VECTOR_G130/G150

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.
Vedi anche: p0413 (Finestra di tolleranza inseguimento posizione riduttore misura), r0477 (Differenza di posizione riduttore di misura)

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

Reazione a N: NESSUNA

Tacitazione per N: NESSUNA

Reazione a A: NESSUNA

Tacitazione per A: NESSUNA

F31502 (N, A) Encoder 1: Encoder con riduttore di misura senza segnali validi

Valore di segnalazione: -

Oggetto azion.: ENCODER, VECTOR_G130/G150

Effetto: OFF1 (OFF2, OFF3)

Tacitazione: IMMEDIATAMENTE

Causa: L'encoder con riduttore di misura non mette più a disposizione segnali validi.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Rimedi: Fare in modo che tutti gli encoder dotati di riduttore di misura forniscano valori attuali validi durante il funzionamento.
Reazione a N: NESSUNA
Tacitazione per N: NESSUNA
Reazione a A: NESSUNA
Tacitazione per A: NESSUNA

F31503 (N, A) Encoder 1: L'inseguimento di posizione non si può resettare

Valore di segnalazione: -
Oggetto azion.: ENCODER, VECTOR_G130/G150
Effetto: OFF1 (NESSUNO, OFF2, OFF3)
Tacitazione: IMMEDIATAMENTE
Causa: L'inseguimento di posizione per il riduttore di misura non si può resettare.
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

A31700 Encoder 1: Il test di efficacia non fornisce il valore previsto

Valore di segnalazione: Causa dell'errore: %1 bin
Oggetto azion.: ENCODER, VECTOR_G130/G150
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.

N31800 (F) Encoder 1: Segnalazione cumulativa

Valore di segnalazione: -
Oggetto azion.: ENCODER, VECTOR_G130/G150
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.: ENCODER, VECTOR_G130/G150
Effetto: ENCODER (IASC / FRENO DC, NESSUNO)
Tacitazione: IMMEDIATAMENTE

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

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.: ENCODER, VECTOR_G130/G150

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

F31804 (N, A) Encoder 1: Errore di checksum

Valore di segnalazione: %1

Oggetto azion.: ENCODER, VECTOR_G130/G150

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

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

F31805 (N, A) Encoder 1: Checksum della EPROM errata

Valore di segnalazione: %1

Oggetto azion.: ENCODER, VECTOR_G130/G150

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.: ENCODER, VECTOR_G130/G150

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).
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

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

A31811 (F, N) Encoder 1: Numero di serie encoder modificato

Valore di segnalazione: -

Oggetto azion.: ENCODER, VECTOR_G130/G150

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.

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.: ENCODER, VECTOR_G130/G150

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).

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

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.: ENCODER, VECTOR_G130/G150

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.: ENCODER, VECTOR_G130/G150

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.
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

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

F31835 (N, A) Encoder 1 DRIVE-CLiQ: Trasmissione dati ciclica disturbata

Valore di segnalazione: Numero di componente: %1, causa dell'errore: %2

Oggetto azion.: ENCODER, VECTOR_G130/G150

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.: ENCODER, VECTOR_G130/G150

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

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.: ENCODER, VECTOR_G130/G150

Effetto: ENCODER (IASC / FRENO DC, NESSUNO)

Tacitazione: IMMEDIATAMENTE

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

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.: ENCODER, VECTOR_G130/G150

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.: ENCODER, VECTOR_G130/G150

Effetto: ENCODER (IASC / FRENO DC, NESSUNO)

Tacitazione: POWER ON

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

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.
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.: ENCODER, VECTOR_G130/G150

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.: ENCODER, VECTOR_G130/G150

Effetto: ENCODER (IASC / FRENO DC, NESSUNO)

Tacitazione: IMMEDIATAMENTE

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

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.
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.: ENCODER, VECTOR_G130/G150
Effetto: ENCODER (IASC / FRENO DC, NESSUNO)
Tacitazione: IMMEDIATAMENTE

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

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

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.: ENCODER, VECTOR_G130/G150

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.: ENCODER, VECTOR_G130/G150

Effetto: ENCODER (IASC / FRENO DC, NESSUNO)

Tacitazione: IMMEDIATAMENTE

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

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

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.: ENCODER, VECTOR_G130/G150

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.: ENCODER, VECTOR_G130/G150

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).

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

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.:	ENCODER, VECTOR_G130/G150
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
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.:	ENCODER, VECTOR_G130/G150
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.:	ENCODER, VECTOR_G130/G150
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.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

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.: ENCODER, VECTOR_G130/G150

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.
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.: ENCODER, VECTOR_G130/G150

Effetto: NESSUNA

Tacitazione: NESSUNA

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

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.: ENCODER

Effetto: ENCODER (IASC / FRENO DC, NESSUNO, OFF1, OFF2, OFF3, STOP1, STOP2)

Tacitazione: IMMEDIATAMENTE

Causa: Un parametro dell'encoder 1 è riconosciuto come errato.
Per l'oggetto di azionamento ENCODER, il tipo di azionamento selezionato (rotatorio/lineare) potrebbe non corrispondere al modulo funzionale impostato (r0108.12).
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.
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.
- Se nel parametro p0400/p0404 è stato selezionato un encoder lineare, deve essere attivato il modulo funzionale "Encoder lineare" (p0108.12 = 1).
- Se nel parametro p0400/p0404 è stato selezionato un encoder rotativo, il modulo funzionale "Encoder lineare" può non essere attivato (p0108.12 = 0).

Reazione a N: NESSUNA

Tacitazione per N: NESSUNA

Reazione a A: NESSUNA

Tacitazione per A: NESSUNA

F31916 (N, A) Encoder 1: Errore durante la parametrizzazione

Valore di segnalazione: Parametro: %1, informazione aggiuntiva: %2

Oggetto azion.: VECTOR_G130/G150

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.
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.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

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.: ENCODER, VECTOR_G130/G150

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.: ENCODER, VECTOR_G130/G150

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

A31999 (F, N) Encoder 1: Avviso sconosciuto

Valore di segnalazione: Nuovo messaggio: %1

Oggetto azion.: ENCODER, VECTOR_G130/G150

Effetto: NESSUNA

Tacitazione: NESSUNA

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

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.: VECTOR_G130/G150

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.: VECTOR_G130/G150

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).
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).

© Siemens AG 2011 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 (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.: VECTOR_G130/G150

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.: VECTOR_G130/G150

Effetto: OFF1 (IASC / FRENO DC, NESSUNO, OFF2, OFF3)

Tacitazione: BLOCCO IMPULSI

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

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
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.: VECTOR_G130/G150

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.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

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

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.: VECTOR_G130/G150

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.
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

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

F32116 (N, A) Encoder 2: Errore di ampiezza, sorveglianza traccia A + B

Valore di segnalazione: Ampiezza: %1, angolo: %2

Oggetto azion.: VECTOR_G130/G150

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.: VECTOR_G130/G150

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.
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

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

F32118 (N, A) Encoder 2: Differenza di numero di giri fuori tolleranza

Valore di segnalazione: %1

Oggetto azion.: VECTOR_G130/G150

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

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.: VECTOR_G130/G150

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).

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

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

F32121 (N, A) Encoder 2: Posizione grossolana errata

Valore di segnalazione:	-
Oggetto azion.:	VECTOR_G130/G150
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.:	VECTOR_G130/G150
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.:	VECTOR_G130/G150
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).
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

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

F32125 (N, A) Encoder 2: Errore di ampiezza traccia A o B sovracomandata

Valore di segnalazione: Traccia A: %1, traccia B: %2

Oggetto azion.: VECTOR_G130/G150

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.: VECTOR_G130/G150

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.

Reazione a N: NESSUNA

Tacitazione per N: NESSUNA

Reazione a A: NESSUNA

Tacitazione per A: NESSUNA

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

F32129 (N, A) Encoder 2: Differenza di posizione sensore Hall/traccia C/D e A/B troppo grande

Valore di segnalazione: %1

Oggetto azion.: VECTOR_G130/G150

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.: VECTOR_G130/G150

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

Reazione a A: NESSUNA

Tacitazione per A: NESSUNA

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

F32131 (N, A) Encoder 2: Scostamento tra posizione incrementale/assoluta troppo grande

Valore di segnalazione: %1

Oggetto azion.: VECTOR_G130/G150

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.: VECTOR_G130/G150

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)

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

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.: VECTOR_G130/G150

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.: VECTOR_G130/G150

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 2011 All Rights Reserved

F32138 Encoder 2: Errore interno durante la determinazione dell'informazione multiturn

Valore di segnalazione: Causa dell'errore: %1 bin

Oggetto azion.: VECTOR_G130/G150

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.: VECTOR_G130/G150

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.: VECTOR_G130/G150

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.: VECTOR_G130/G150

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 2011 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.: VECTOR_G130/G150
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.: VECTOR_G130/G150
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 2011 All Rights Reserved

A32400 (F, N) Encoder 2: Soglia di avviso distanza tra tacche di zero errata

Valore di segnalazione: %1

Oggetto azion.: VECTOR_G130/G150

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.: VECTOR_G130/G150

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.: VECTOR_G130/G150

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 2011 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.: VECTOR_G130/G150
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.: VECTOR_G130/G150
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 2011 All Rights Reserved

A32411 (F, N) Encoder 2: L'encoder EnDat segnala avvisi

Valore di segnalazione: Causa dell'errore: %1 bin

Oggetto azion.: VECTOR_G130/G150

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.: VECTOR_G130/G150

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.: VECTOR_G130/G150

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 2011 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.: VECTOR_G130/G150

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.: VECTOR_G130/G150

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

© Siemens AG 2011 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.: VECTOR_G130/G150
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.: VECTOR_G130/G150
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 2011 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.: VECTOR_G130/G150
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.: VECTOR_G130/G150
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

A32431 (F, N) Encoder 2: Scostamento tra posizione incrementale/assoluta troppo grande

Valore di segnalazione: %1
Oggetto azion.: VECTOR_G130/G150
Effetto: NESSUNA
Tacitazione: NESSUNA

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

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.: VECTOR_G130/G150
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.: VECTOR_G130/G150
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 2011 All Rights Reserved

A32443 (F, N) Encoder 2: Livello di segnale CD unipolare fuori specifiche

Valore di segnalazione: Causa dell'errore: %1 bin

Oggetto azion.: VECTOR_G130/G150

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.: VECTOR_G130/G150

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.: VECTOR_G130/G150

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 2011 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

A32462 (N) Encoder 2: Sensore analogico nessun canale attivo

Valore di segnalazione: %1

Oggetto azion.: VECTOR_G130/G150

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.: VECTOR_G130/G150

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.: VECTOR_G130/G150

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

Reazione a N: NESSUNA

Tacitazione per N: NESSUNA

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

F32500 (N, A) Encoder 2: Inseguimento di posizione, campo di movimento superato

Valore di segnalazione: -

Oggetto azion.: VECTOR_G130/G150

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.: VECTOR_G130/G150

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.
Vedi anche: p0413 (Finestra di tolleranza inseguimento posizione riduttore misura), r0477 (Differenza di posizione riduttore di misura)

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

Reazione a N: NESSUNA

Tacitazione per N: NESSUNA

Reazione a A: NESSUNA

Tacitazione per A: NESSUNA

F32502 (N, A) Encoder 2: Encoder con riduttore di misura senza segnali validi

Valore di segnalazione: -

Oggetto azion.: VECTOR_G130/G150

Effetto: OFF1 (OFF2, OFF3)

Tacitazione: IMMEDIATAMENTE

Causa: L'encoder con riduttore di misura non mette più a disposizione segnali validi.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Rimedi: Fare in modo che tutti gli encoder dotati di riduttore di misura forniscano valori attuali validi durante il funzionamento.
Reazione a N: NESSUNA
Tacitazione per N: NESSUNA
Reazione a A: NESSUNA
Tacitazione per A: NESSUNA

F32503 (N, A) Encoder 2: L'inseguimento di posizione non si può resettare

Valore di segnalazione: -
Oggetto azion.: VECTOR_G130/G150
Effetto: OFF1 (NESSUNO, OFF2, OFF3)
Tacitazione: IMMEDIATAMENTE
Causa: L'inseguimento di posizione per il riduttore di misura non si può resettare.
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

A32700 Encoder 2: Il test di efficacia non fornisce il valore previsto

Valore di segnalazione: Causa dell'errore: %1 bin
Oggetto azion.: VECTOR_G130/G150
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.: VECTOR_G130/G150
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.: VECTOR_G130/G150
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.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

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.: VECTOR_G130/G150
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
Reazione a A: NESSUNA
Tacitazione per A: NESSUNA

F32804 (N, A) Encoder 2: Errore di checksum

Valore di segnalazione: %1
Oggetto azion.: VECTOR_G130/G150
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.: VECTOR_G130/G150
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

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Reazione a A: NESSUNA
Tacitazione per A: NESSUNA

F32806 (N, A) Encoder 2: Inizializzazione fallita

Valore di segnalazione: %1

Oggetto azion.: VECTOR_G130/G150

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).
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.: VECTOR_G130/G150

Effetto: OFF1 (NESSUNO, OFF2, OFF3)

Tacitazione: IMMEDIATAMENTE

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

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.: VECTOR_G130/G150

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

F32813 Encoder 2: Unità logica hardware guasta

Valore di segnalazione: Causa dell'errore: %1 bin

Oggetto azion.: VECTOR_G130/G150

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.: VECTOR_G130/G150

Effetto: OFF1 (IASC / FRENO DC, NESSUNO, OFF2, OFF3)

Tacitazione: IMMEDIATAMENTE

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

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

F32835 (N, A) Encoder 2 DRIVE-CLiQ: Trasmissione dati ciclica disturbata

Valore di segnalazione: Numero di componente: %1, causa dell'errore: %2

Oggetto azion.: VECTOR_G130/G150

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

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

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.: VECTOR_G130/G150

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.: VECTOR_G130/G150

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.
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.: VECTOR_G130/G150

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)

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

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.: VECTOR_G130/G150
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

F32851 (N, A) Encoder 2 DRIVE-CLiQ (CU): Assenza funzionalità vitale

Valore di segnalazione: Numero di componente: %1, causa dell'errore: %2
Oggetto azion.: VECTOR_G130/G150
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.: VECTOR_G130/G150
Effetto: OFF1 (IASC / FRENO DC, NESSUNO, OFF2, OFF3)
Tacitazione: IMMEDIATAMENTE

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

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.

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.: VECTOR_G130/G150
Effetto: OFF1 (IASC / FRENO DC, NESSUNO, OFF2, OFF3)
Tacitazione: IMMEDIATAMENTE

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

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.: VECTOR_G130/G150

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

F32887 (N, A) Encoder 2 DRIVE-CLiQ (CU): Componente guasto

Valore di segnalazione: Numero di componente: %1, causa dell'errore: %2

Oggetto azion.: VECTOR_G130/G150

Effetto: OFF1 (IASC / FRENO DC, NESSUNO, OFF2, OFF3)

Tacitazione: IMMEDIATAMENTE

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

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.: VECTOR_G130/G150

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.: VECTOR_G130/G150

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.
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).

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

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.:	VECTOR_G130/G150
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.:	VECTOR_G130/G150
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

F32905 (N, A) Encoder 2: Parametrizzazione errata

Valore di segnalazione:	Parametro: %1, informazione aggiuntiva: %2
Oggetto azion.:	VECTOR_G130/G150
Effetto:	OFF1 (IASC / FRENO DC, NESSUNO, OFF2, OFF3, STOP1, STOP2)
Tacitazione:	IMMEDIATAMENTE

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

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

A32915 (F, N) Encoder 2: Errore di configurazione

Valore di segnalazione: %1
Oggetto azion.: VECTOR_G130/G150
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

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

F32916 (N, A) Encoder 2: Errore durante la parametrizzazione

Valore di segnalazione: Parametro: %1, informazione aggiuntiva: %2

Oggetto azion.: VECTOR_G130/G150

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.: VECTOR_G130/G150

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.

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.: VECTOR_G130/G150

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.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

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.: VECTOR_G130/G150

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

F33100 (N, A) Encoder 3: Distanza tra tacche di zero errata

Valore di segnalazione: %1

Oggetto azion.: VECTOR_G130/G150

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

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

F33101 (N, A) Encoder 3: Tacca di zero non raggiunta

Valore di segnalazione: %1

Oggetto azion.: VECTOR_G130/G150

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).
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

F33103 (N, A) Encoder 3: Errore di ampiezza traccia R

Valore di segnalazione: Traccia R: %1

Oggetto azion.: VECTOR_G130/G150

Effetto: OFF1 (IASC / FRENO DC, NESSUNO, OFF2, OFF3)

Tacitazione: IMMEDIATAMENTE

Causa: L'ampiezza del segnale della tacca di zero (traccia R) dell'encoder 3 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

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

F33110 (N, A) Encoder 3: Comunicazione seriale disturbata

Valore di segnalazione: Causa dell'errore: %1 bin

Oggetto azion.: VECTOR_G130/G150

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).
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

F33111 (N, A) Encoder 3: Encoder assoluto EnDat, errore interno

Valore di segnalazione: Causa dell'errore: %1 bin

Oggetto azion.: VECTOR_G130/G150

Effetto: OFF1 (IASC / FRENO DC, NESSUNO, OFF2, OFF3)

Tacitazione: BLOCCO IMPULSI

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

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.
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

F33112 (N, A) Encoder 3: Bit di errore nel protocollo seriale impostato

Valore di segnalazione: %1
Oggetto azion.: VECTOR_G130/G150
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

F33115 (N, A) Encoder 3: Errore di ampiezza traccia A o B (A^2 + B^2)

Valore di segnalazione: Traccia A: %1, traccia B: %2
Oggetto azion.: VECTOR_G130/G150
Effetto: OFF1 (IASC / FRENO DC, NESSUNO, OFF2, OFF3)
Tacitazione: BLOCCO IMPULSI

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Causa: L'ampiezza (radice di A^2 + B^2) dell'encoder 3 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.

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

F33116 (N, A) Encoder 3: Errore di ampiezza, sorveglianza traccia A + B

Valore di segnalazione: Ampiezza: %1, angolo: %2

Oggetto azion.: VECTOR_G130/G150

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 3 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

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

F33117 (N, A) Encoder 3: Inversione segnale A/B/R errata

Valore di segnalazione: Causa dell'errore: %1 bin

Oggetto azion.: VECTOR_G130/G150

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.
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

F33118 (N, A) Encoder 3: Differenza di numero di giri fuori tolleranza

Valore di segnalazione: %1

Oggetto azion.: VECTOR_G130/G150

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

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

F33120 (N, A) Encoder 3: Tensione di alimentazione errata

Valore di segnalazione: Causa dell'errore: %1 bin

Oggetto azion.: VECTOR_G130/G150

Effetto: OFF1 (IASC / FRENO DC, NESSUNO, OFF2, OFF3)

Tacitazione: BLOCCO IMPULSI

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Causa: È stato rilevato un errore nella tensione di alimentazione per l'encoder 3.
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).

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

F33121 (N, A) Encoder 3: Posizione grossolana errata

Valore di segnalazione: -
Oggetto azion.: VECTOR_G130/G150
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

F33122 Encoder 3: Tensione di alimentazione interna errata

Valore di segnalazione: %1
Oggetto azion.: VECTOR_G130/G150
Effetto: ENCODER
Tacitazione: IMMEDIATAMENTE
Causa: La tensione di riferimento interna di ASIC per l'encoder 3 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.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

F33123 (N, A) Encoder 3: Livello del segnale A/B unipolare fuori tolleranza

Valore di segnalazione: Causa dell'errore: %1 bin

Oggetto azion.: VECTOR_G130/G150

Effetto: OFF1 (IASC / FRENO DC, NESSUNO, OFF2, OFF3)

Tacitazione: IMMEDIATAMENTE

Causa: Il livello unipolare (AP/AN o BP/BN) per l'encoder 3 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).

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

F33125 (N, A) Encoder 3: Errore di ampiezza traccia A o B sovracomandata

Valore di segnalazione: Traccia A: %1, traccia B: %2

Oggetto azion.: VECTOR_G130/G150

Effetto: OFF1 (IASC / FRENO DC, NESSUNO, OFF2, OFF3, STOP1, STOP2)

Tacitazione: BLOCCO IMPULSI

Causa: L'ampiezza della traccia A o B per l'encoder 3 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

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

F33126 (N, A) Encoder 3: Ampiezza AB troppo elevata

Valore di segnalazione: Ampiezza: %1, angolo: %2

Oggetto azion.: VECTOR_G130/G150

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 3 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.

Reazione a N: NESSUNA

Tacitazione per N: NESSUNA

Reazione a A: NESSUNA

Tacitazione per A: NESSUNA

F33129 (N, A) Encoder 3: Differenza di posizione sensore Hall/traccia C/D e A/B troppo grande

Valore di segnalazione: %1

Oggetto azion.: VECTOR_G130/G150

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 A33429.
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

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

F33130 (N, A) Encoder 3: Tacca di zero e posizione ricavata dalla sincronizzazione grossolana errate

Valore di segnalazione: Scostamento angolare elettrico: %1, angolo meccanico: %2

Oggetto azion.: VECTOR_G130/G150

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

Reazione a A: NESSUNA

Tacitazione per A: NESSUNA

F33131 (N, A) Encoder 3: Scostamento tra posizione incrementale/assoluta troppo grande

Valore di segnalazione: %1

Oggetto azion.: VECTOR_G130/G150

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).

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Reazione a N: NESSUNA
Tacitazione per N: NESSUNA
Reazione a A: NESSUNA
Tacitazione per A: NESSUNA

F33135 Encoder 3: errore durante la determinazione della posizione

Valore di segnalazione: Causa dell'errore: %1 bin

Oggetto azion.: VECTOR_G130/G150

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.

F33136 Enc. 3: Errore durante la determinazione dell'inform. multiturn

Valore di segnalazione: Causa dell'errore: %1 bin

Oggetto azion.: VECTOR_G130/G150

Effetto: OFF1 (IASC / FRENO DC, NESSUNO, OFF2, OFF3)

Tacitazione: BLOCCO IMPULSI

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

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.

F33137 Encoder 3: errore interno durante la determin. della posizione

Valore di segnalazione: Causa dell'errore: %1 bin

Oggetto azion.: VECTOR_G130/G150

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.

F33138 Encoder 3: Errore interno durante la determinazione dell'informazione multiturn

Valore di segnalazione: Causa dell'errore: %1 bin

Oggetto azion.: VECTOR_G130/G150

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.

F33150 (N, A) Encoder 3: Inizializzazione errata

Valore di segnalazione: %1

Oggetto azion.: VECTOR_G130/G150

Effetto: OFF1 (IASC / FRENO DC, NESSUNO, OFF2, OFF3, STOP1, STOP2)

Tacitazione: BLOCCO IMPULSI

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

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

F33151 (N, A) Encoder 3: numero di giri dell'encoder per l'inizializzazione troppo elevato

Valore di segnalazione: %1
Oggetto azion.: VECTOR_G130/G150
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

F33160 (N, A) Encoder 3: Sensore analogico canale A guasto

Valore di segnalazione: %1
Oggetto azion.: VECTOR_G130/G150
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

F33161 (N, A) Encoder 3: Sensore analogico canale B guasto

Valore di segnalazione: %1
Oggetto azion.: VECTOR_G130/G150
Effetto: ENCODER (IASC / FRENO DC, NESSUNO)
Tacitazione: BLOCCO IMPULSI

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

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

F33163 (N, A) Encoder 3: Sensore analog., val. posizione supera valore limite

Valore di segnalazione: %1
Oggetto azion.: VECTOR_G130/G150
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

A33400 (F, N) Encoder 3: Soglia di avviso distanza tra tacche di zero errata

Valore di segnalazione: %1
Oggetto azion.: VECTOR_G130/G150
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

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Reazione a N: NESSUNA
Tacitazione per N: NESSUNA

A33401 (F, N) Encoder 3: Soglia di avviso tacca di zero non raggiunta

Valore di segnalazione: %1
Oggetto azion.: VECTOR_G130/G150
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

F33405 (N, A) Encoder 3: Temperatura non ammessa in valutazione encoder

Valore di segnalazione: %1
Oggetto azion.: VECTOR_G130/G150
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

A33407 (F, N) Encoder 3: Limite funzionale raggiunto

Valore di segnalazione: %1
Oggetto azion.: VECTOR_G130/G150
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)

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

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

A33410 (F, N) Encoder 3: Comunicazione seriale

Valore di segnalazione: Causa dell'errore: %1 bin
Oggetto azion.: VECTOR_G130/G150
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

A33411 (F, N) Encoder 3: L'encoder EnDat segnala avvisi

Valore di segnalazione: Causa dell'errore: %1 bin
Oggetto azion.: VECTOR_G130/G150
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

A33412 (F, N) Encoder 3: Bit di errore nel protocollo seriale impostato

Valore di segnalazione: %1
Oggetto azion.: VECTOR_G130/G150
Effetto: NESSUNA
Tacitazione: NESSUNA

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

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

A33414 (F, N) Encoder 3: Errore di ampiezza traccia C o D (C^2 + D^2)

Valore di segnalazione: Traccia C: %1, traccia D: %2
Oggetto azion.: VECTOR_G130/G150
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 (IASC / FRENO DC, OFF1, OFF2, OFF3, STOP1, STOP2)
Tacitazione per F: IMMEDIATAMENTE
Reazione a N: NESSUNA
Tacitazione per N: NESSUNA

N33415 (F, A) Encoder 3: Avviso di ampiezza traccia A o B (A^2 + B^2)

Valore di segnalazione: Ampiezza: %1, angolo: %2
Oggetto azion.: VECTOR_G130/G150
Effetto: NESSUNA
Tacitazione: NESSUNA

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Causa: L'ampiezza (radice di A^2 + B^2) dell'encoder 3 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

A33418 (F, N) Encoder 3: Differenza di velocità per percentuale di campionamento superata

Valore di segnalazione: %1
Oggetto azion.: VECTOR_G130/G150
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

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

A33419 (F, N) Encoder 3: Traccia A o B fuori tolleranza

Valore di segnalazione: %1
Oggetto azion.: VECTOR_G130/G150
Effetto: NESSUNA
Tacitazione: NESSUNA

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

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

A33421 (F, N) Encoder 3: Posizione grossolana errata

Valore di segnalazione: %1
Oggetto azion.: VECTOR_G130/G150
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
Reazione a N: NESSUNA
Tacitazione per N: NESSUNA

A33422 (F, N) Encoder 3: Numero di impulsi encoder rettangolare fuori tolleranza

Valore di segnalazione: %1
Oggetto azion.: VECTOR_G130/G150
Effetto: NESSUNA
Tacitazione: NESSUNA

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

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

A33429 (F, N) Encoder 3: Differenza di posizione sensore Hall/traccia C/D e A/B troppo grande

Valore di segnalazione: %1
Oggetto azion.: VECTOR_G130/G150
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

A33431 (F, N) Encoder 3: Scostamento tra posizione incrementale/assoluta troppo grande

Valore di segnalazione: %1
Oggetto azion.: VECTOR_G130/G150
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).

© Siemens AG 2011 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.
- 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

A33432 (F, N) Encoder 3: Adattamento posizione rotore corregge scostamento

Valore di segnalazione: %1

Oggetto azion.: VECTOR_G130/G150

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

A33442 (F, N) Encoder 3: Preavviso tensione batteria

Valore di segnalazione: -

Oggetto azion.: VECTOR_G130/G150

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

A33443 (F, N) Encoder 3: Livello di segnale CD unipolare fuori specifiche

Valore di segnalazione: Causa dell'errore: %1 bin

Oggetto azion.: VECTOR_G130/G150

Effetto: NESSUNA

Tacitazione: NESSUNA

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Causa: Il livello unipolare (CP/CN o DP/DN) per l'encoder 3 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

A33460 (N) Encoder 3: Sensore analogico canale A guasto

Valore di segnalazione: %1
Oggetto azion.: VECTOR_G130/G150
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

A33461 (N) Encoder 3: Sensore analogico canale B guasto

Valore di segnalazione: %1
Oggetto azion.: VECTOR_G130/G150
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).

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

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

A33462 (N) Encoder 3: Sensore analogico nessun canale attivo

Valore di segnalazione: %1

Oggetto azion.: VECTOR_G130/G150

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

A33463 (N) Encoder 3: Sensore analog., val. posizione supera valore limite

Valore di segnalazione: %1

Oggetto azion.: VECTOR_G130/G150

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

A33470 (F, N) Encoder 3: Imbrattamento rilevato

Valore di segnalazione: -

Oggetto azion.: VECTOR_G130/G150

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

Reazione a N: NESSUNA

Tacitazione per N: NESSUNA

F33500 (N, A) Encoder 3: Inseguimento di posizione, campo di movimento superato

Valore di segnalazione: -

Oggetto azion.: VECTOR_G130/G150

Effetto: OFF1 (NESSUNO, OFF2, OFF3)

Tacitazione: IMMEDIATAMENTE

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

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

F33501 (N, A) Encoder 3: Inseguimento di posizione, posizione encoder fuori della finestra di tolleranza

Valore di segnalazione: %1
Oggetto azion.: VECTOR_G130/G150
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.
Vedi anche: p0413 (Finestra di tolleranza inseguimento posizione riduttore misura), r0477 (Differenza di posizione riduttore di misura)

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

Reazione a N: NESSUNA
Tacitazione per N: NESSUNA
Reazione a A: NESSUNA
Tacitazione per A: NESSUNA

F33502 (N, A) Encoder 3: Encoder con riduttore di misura senza segnali validi

Valore di segnalazione: -
Oggetto azion.: VECTOR_G130/G150
Effetto: OFF1 (OFF2, OFF3)
Tacitazione: IMMEDIATAMENTE
Causa: L'encoder con riduttore di misura non mette più a disposizione segnali validi.
Rimedi: Fare in modo che tutti gli encoder dotati di riduttore di misura forniscano valori attuali validi durante il funzionamento.

Reazione a N: NESSUNA
Tacitazione per N: NESSUNA
Reazione a A: NESSUNA
Tacitazione per A: NESSUNA

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

F33503 (N, A) Encoder 3: L'inseguimento di posizione non si può resettare

Valore di segnalazione: -

Oggetto azion.: VECTOR_G130/G150

Effetto: OFF1 (NESSUNO, OFF2, OFF3)

Tacitazione: IMMEDIATAMENTE

Causa: L'inseguimento di posizione per il riduttore di misura non si può resettare.

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

A33700 Encoder 3: Il test di efficacia non fornisce il valore previsto

Valore di segnalazione: Causa dell'errore: %1 bin

Oggetto azion.: VECTOR_G130/G150

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.

N33800 (F) Encoder 3: Segnalazione cumulativa

Valore di segnalazione: -

Oggetto azion.: VECTOR_G130/G150

Effetto: OFF1 (IASC / FRENO DC, NESSUNO, OFF2, OFF3)

Tacitazione: NESSUNA

Causa: L'encoder motore ha rilevato almeno un errore.

Rimedi: Eseguire la valutazione degli altri messaggi correnti.

Reazione a F: OFF1 (IASC / FRENO DC, NESSUNO, OFF2, OFF3)

Tacitazione per F: IMMEDIATAMENTE

F33801 (N, A) Encoder 3 DRIVE-CLiQ: Assenza funzionalità vitale

Valore di segnalazione: Numero di componente: %1, causa dell'errore: %2

Oggetto azion.: VECTOR_G130/G150

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

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Reazione a A: NESSUNA
Tacitazione per A: NESSUNA

F33802 (N, A) Encoder 3: Overflow degli intervalli di tempo

Valore di segnalazione: %1
Oggetto azion.: VECTOR_G130/G150
Effetto: OFF1 (IASC / FRENO DC, NESSUNO, OFF2, OFF3)
Tacitazione: IMMEDIATAMENTE
Causa: Si è verificato un overflow degli intervalli di tempo per l'encoder 3.
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
Reazione a A: NESSUNA
Tacitazione per A: NESSUNA

F33804 (N, A) Encoder 3: Errore di checksum

Valore di segnalazione: %1
Oggetto azion.: VECTOR_G130/G150
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

F33805 (N, A) Encoder 3: Checksum della EPROM errata

Valore di segnalazione: %1
Oggetto azion.: VECTOR_G130/G150
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

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

F33806 (N, A) Encoder 3: Inizializzazione fallita

Valore di segnalazione: %1

Oggetto azion.: VECTOR_G130/G150

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).
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

F33811 (N, A) Encoder 3: Numero di serie encoder modificato

Valore di segnalazione: -

Oggetto azion.: VECTOR_G130/G150

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.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Reazione a N: NESSUNA
Tacitazione per N: NESSUNA
Reazione a A: NESSUNA
Tacitazione per A: NESSUNA

F33812 (N, A) Encoder 3: Ciclo richiesto o timing RX-/TX non supportato

Valore di segnalazione: %1
Oggetto azion.: VECTOR_G130/G150
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

F33813 Encoder 3: Unità logica hardware guasta

Valore di segnalazione: Causa dell'errore: %1 bin
Oggetto azion.: VECTOR_G130/G150
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.

F33820 (N, A) Encoder 3 DRIVE-CLiQ: Telegramma errato

Valore di segnalazione: Numero di componente: %1, causa dell'errore: %2
Oggetto azion.: VECTOR_G130/G150
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

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

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

F33835 (N, A) Encoder 3 DRIVE-CLiQ: Trasmissione dati ciclica disturbata

Valore di segnalazione: Numero di componente: %1, causa dell'errore: %2

Oggetto azion.: VECTOR_G130/G150

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

F33836 (N, A) Encoder 3 DRIVE-CLiQ: Errore di invio per dati DRIVE-CLiQ

Valore di segnalazione: Numero di componente: %1, causa dell'errore: %2

Oggetto azion.: VECTOR_G130/G150

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

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

F33837 (N, A) Encoder 3 DRIVE-CLiQ: Componente guasto

Valore di segnalazione: Numero di componente: %1, causa dell'errore: %2

Oggetto azion.: VECTOR_G130/G150

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.
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

F33845 (N, A) Encoder 3 DRIVE-CLiQ: Trasmissione dati ciclica disturbata

Valore di segnalazione: Numero di componente: %1, causa dell'errore: %2

Oggetto azion.: VECTOR_G130/G150

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

F33850 (N, A) Encoder 3: Errore software interno valutazione encoder

Valore di segnalazione: %1

Oggetto azion.: VECTOR_G130/G150

Effetto: OFF1 (IASC / FRENO DC, NESSUNO, OFF2, OFF3)

Tacitazione: POWER ON

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Causa: Si è verificato un errore software interno nel Sensor Module dell'encoder 3.
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

F33851 (N, A) Encoder 3 DRIVE-CLiQ (CU): Assenza funzionalità vitale

Valore di segnalazione: Numero di componente: %1, causa dell'errore: %2

Oggetto azion.: VECTOR_G130/G150

Effetto: OFF1 (IASC / FRENO DC, NESSUNO, OFF2, OFF3)

Tacitazione: IMMEDIATAMENTE

Causa: La comunicazione DRIVE-CLiQ tra il Sensor Module (encoder 3) 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

F33860 (N, A) Encoder 3 DRIVE-CLiQ (CU): Telegramma errato

Valore di segnalazione: Numero di componente: %1, causa dell'errore: %2

Oggetto azion.: VECTOR_G130/G150

Effetto: OFF1 (IASC / FRENO DC, NESSUNO, OFF2, OFF3)

Tacitazione: IMMEDIATAMENTE

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Causa: La comunicazione DRIVE-CLiQ tra il Sensor Module (encoder 3) 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.

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

F33885 (N, A) Encoder 3 DRIVE-CLiQ (CU): Trasmissione dati ciclica disturbata

Valore di segnalazione: Numero di componente: %1, causa dell'errore: %2
Oggetto azion.: VECTOR_G130/G150
Effetto: OFF1 (IASC / FRENO DC, NESSUNO, OFF2, OFF3)
Tacitazione: IMMEDIATAMENTE

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Causa: La comunicazione DRIVE-CLiQ tra il Sensor Module (encoder 3) 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

F33886 (N, A) Encoder 3 DRIVE-CLiQ (CU): Errore nell'invio dei dati DRIVE-CLiQ

Valore di segnalazione: Numero di componente: %1, causa dell'errore: %2

Oggetto azion.: VECTOR_G130/G150

Effetto: OFF1 (IASC / FRENO DC, NESSUNO, OFF2, OFF3)

Tacitazione: IMMEDIATAMENTE

Causa: La comunicazione DRIVE-CLiQ tra il Sensor Module (encoder 3) 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

F33887 (N, A) Encoder 3 DRIVE-CLiQ (CU): Componente guasto

Valore di segnalazione: Numero di componente: %1, causa dell'errore: %2

Oggetto azion.: VECTOR_G130/G150

Effetto: OFF1 (IASC / FRENO DC, NESSUNO, OFF2, OFF3)

Tacitazione: IMMEDIATAMENTE

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Causa: È stato rilevato un errore nel componente DRIVE-CLiQ interessato (Sensor Module per encoder 3). 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

F33895 (N, A) Encoder 3 DRIVE-CLiQ (CU): Trasmissione dati ciclica alternata disturbata

Valore di segnalazione: Numero di componente: %1, causa dell'errore: %2

Oggetto azion.: VECTOR_G130/G150

Effetto: OFF1 (IASC / FRENO DC, NESSUNO, OFF2, OFF3)

Tacitazione: IMMEDIATAMENTE

Causa: La comunicazione DRIVE-CLiQ tra il Sensor Module (encoder 3) 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

F33896 (N, A) Encoder 3 DRIVE-CLiQ (CU): Caratteristiche componente incoerenti

Valore di segnalazione: Numero di componente: %1

Oggetto azion.: VECTOR_G130/G150

Effetto: OFF2 (IASC / FRENO DC, NESSUNO, OFF1, OFF3, STOP1, STOP2)

Tacitazione: IMMEDIATAMENTE

Causa: Le caratteristiche del componente DRIVE-CLiQ (Sensor Module per encoder 3) 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).

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Reazione a N:	NESSUNA
Tacitazione per N:	NESSUNA
Reazione a A:	NESSUNA
Tacitazione per A:	NESSUNA

F33899 (N, A) Encoder 3: Anomalia sconosciuta

Valore di segnalazione:	Nuovo messaggio: %1
Oggetto azion.:	VECTOR_G130/G150
Effetto:	OFF1 (IASC / FRENO DC, NESSUNO, OFF2, OFF3, STOP1, STOP2)
Tacitazione:	IMMEDIATAMENTE (POWER ON)
Causa:	Sul Sensor Module per l'encoder 3 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

A33902 (F, N) Encoder 3: Si è verificato un errore SPI-BUS

Valore di segnalazione:	%1
Oggetto azion.:	VECTOR_G130/G150
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

A33903 (F, N) Encoder 3: Si è verificato un errore bus I2C

Valore di segnalazione:	%1
Oggetto azion.:	VECTOR_G130/G150
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

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Reazione a N: NESSUNA
Tacitazione per N: NESSUNA

F33905 (N, A) Encoder 3: Parametrizzazione errata

Valore di segnalazione: Parametro: %1, informazione aggiuntiva: %2

Oggetto azion.: VECTOR_G130/G150

Effetto: OFF1 (IASC / FRENO DC, NESSUNO, OFF2, OFF3, STOP1, STOP2)

Tacitazione: IMMEDIATAMENTE

Causa: Un parametro dell'encoder 3 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

A33915 (F, N) Encoder 3: Errore di configurazione

Valore di segnalazione: %1

Oggetto azion.: VECTOR_G130/G150

Effetto: NESSUNA

Tacitazione: NESSUNA

Causa: La configurazione dell'encoder 3 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.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

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

F33916 (N, A) Encoder 3: Errore durante la parametrizzazione

Valore di segnalazione: Parametro: %1, informazione aggiuntiva: %2

Oggetto azion.: VECTOR_G130/G150

Effetto: OFF1 (IASC / FRENO DC, NESSUNO, OFF2, OFF3, STOP1, STOP2)

Tacitazione: IMMEDIATAMENTE

Causa: Un parametro dell'encoder 3 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 A33905 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

A33920 (F, N) Encoder 3: Errore sensore di temperatura

Valore di segnalazione: Causa dell'errore: %1, numero di canale: %2

Oggetto azion.: VECTOR_G130/G150

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.

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

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

A33940 (F, N) Encoder 3: Stato di serraggio del mandrino difettoso

Valore di segnalazione: %1

Oggetto azion.: VECTOR_G130/G150

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

A33999 (F, N) Encoder 3: Avviso sconosciuto

Valore di segnalazione: Nuovo messaggio: %1

Oggetto azion.: VECTOR_G130/G150

Effetto: NESSUNA

Tacitazione: NESSUNA

Causa: Sul Sensor Module per l'encoder 3 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

F34207 (N, A) VSM: Superamento soglia di anomalia della temperatura

Valore di segnalazione: %1

Oggetto azion.: B_INF, VECTOR_G130/G150

Effetto: Infeed: OFF2 (NESSUNO, OFF1)
Vector: NESSUNO

Tacitazione: IMMEDIATAMENTE (POWER ON)

Causa: La temperatura misurata con il Voltage Sensing Module (VSM) (r3666) ha superato il valore di soglia (p3668).
Nota:
Questa anomalia viene provocata solo se è stata attivata la valutazione della temperatura (p3665 = 2 per sensore KTY o p3665 = 1 per sensore PTC).
Valore di anomalia (r0949, interpretazione decimale):
yyxxxx dec:
yy: numero del componente che ha rilevato l'errore.

Rimedi:
- Controllare il ventilatore.
- Ridurre la potenza.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Reazione a N:	NESSUNA
Tacitazione per N:	NESSUNA
Reazione a A:	NESSUNA
Tacitazione per A:	NESSUNA

A34211 (F, N) VSM: Superamento soglia di avviso della temperatura

Valore di segnalazione:	%1
Oggetto azion.:	B_INF, VECTOR_G130/G150
Effetto:	NESSUNA
Tacitazione:	NESSUNA
Causa:	La temperatura misurata con il Voltage Sensing Module (VSM) (r3666) ha superato il valore di soglia (p3667). Valore di avviso (r2124, interpretazione decimale): La posizione delle centinaia e delle decine di migliaia indica i numeri dei componenti del VSM che ha rilevato l'errore.
Rimedi:	- Controllare il ventilatore. - Ridurre la potenza.
Reazione a F:	Infeed: NESSUNO (OFF1, OFF2) Vector: NESSUNO
Tacitazione per F:	IMMEDIATAMENTE (POWER ON)
Reazione a N:	NESSUNA
Tacitazione per N:	NESSUNA

N34800 (F) VSM: Segnalaz. cumulativa

Valore di segnalazione:	-
Oggetto azion.:	B_INF, VECTOR_G130/G150
Effetto:	Infeed: OFF2 (NESSUNO, OFF1) Vector: NESSUNO (OFF1, OFF2, OFF3)
Tacitazione:	NESSUNA
Causa:	Il Voltage Sensing Module (VSM) ha rilevato almeno un errore.
Rimedi:	Interpretazione degli altri messaggi correnti.
Reazione a F:	Infeed: OFF2 (NESSUNO, OFF1) Vector: NESSUNO (OFF1, OFF2, OFF3)
Tacitazione per F:	IMMEDIATAMENTE

F34801 VSM DRIVE-CLiQ: Assenza funzionalità vitale

Valore di segnalazione:	Numero di componente: %1, causa dell'errore: %2
Oggetto azion.:	B_INF
Effetto:	Infeed: OFF2 (NESSUNO, OFF1) Vector: NESSUNO (OFF1, OFF2, OFF3)
Tacitazione:	IMMEDIATAMENTE
Causa:	La comunicazione DRIVE-CLiQ tra la Control Unit e il Voltage Sensing Module (VSM) 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:	- Verificare il collegamento DRIVE-CLiQ. - Sostituire il Voltage Sensing Module (VSM).

F34801 VSM DRIVE-CLiQ: Assenza funzionalità vitale

Valore di segnalazione:	Numero di componente: %1, causa dell'errore: %2
Oggetto azion.:	VECTOR_G130/G150
Effetto:	Infeed: OFF2 (NESSUNO, OFF1) Vector: NESSUNO (OFF1, OFF2, OFF3)
Tacitazione:	IMMEDIATAMENTE

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Causa: La comunicazione DRIVE-CLiQ tra la Control Unit e il Voltage Sensing Module (VSM) 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: - Verificare il collegamento DRIVE-CLiQ.
- Sostituire il Terminal Module.

F34802 VSM: Overflow degli intervalli di tempo

Valore di segnalazione: -

Oggetto azion.: B_INF, VECTOR_G130/G150

Effetto: Infeed: OFF2 (NESSUNO, OFF1)
Vector: NESSUNO (OFF1, OFF2, OFF3)

Tacitazione: IMMEDIATAMENTE

Causa: Si è verificato un overflow degli intervalli di tempo sul Voltage Sensing Module.

Rimedi: Sostituire il Voltage Sensing Module.

F34803 VSM: Test della memoria

Valore di segnalazione: -

Oggetto azion.: B_INF, VECTOR_G130/G150

Effetto: Infeed: OFF2 (NESSUNO, OFF1)
Vector: NESSUNO (OFF1, OFF2, OFF3)

Tacitazione: IMMEDIATAMENTE

Causa: Si è verificato un errore durante il test della memoria sul Voltage Sensing Module.

Rimedi: - Verificare che venga rispettata la temperatura ambiente consentita per il Voltage Sensing Module.
- Sostituire il Voltage Sensing Module.

F34804 VSM: CRC

Valore di segnalazione: %1

Oggetto azion.: B_INF, VECTOR_G130/G150

Effetto: Infeed: OFF2 (NESSUNO, OFF1)
Vector: NESSUNO (OFF1, OFF2, OFF3)

Tacitazione: IMMEDIATAMENTE

Causa: Nella lettura della memoria di programma sul Voltage Sensing Module (VSM) si è verificato un errore di checksum.

Rimedi: - Verificare che venga rispettata la temperatura ambiente consentita per il componente.
- Sostituire il Voltage Sensing Module.

F34805 VSM: Checksum della EPROM errata

Valore di segnalazione: %1

Oggetto azion.: B_INF, VECTOR_G130/G150

Effetto: Infeed: OFF2 (NESSUNO, OFF1)
Vector: NESSUNO (OFF1, 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: - Verificare che venga rispettata la temperatura ambiente consentita per il componente.
- Sostituire il Voltage Sensing Module (VSM).

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

F34806 VSM: Inizializzazione

Valore di segnalazione: -

Oggetto azion.: B_INF, VECTOR_G130/G150

Effetto: Infeed: OFF2 (NESSUNO, OFF1)
Vector: NESSUNO (OFF1, OFF2, OFF3)

Tacitazione: IMMEDIATAMENTE

Causa: Si è verificato un errore sul Voltage Sensing Module (VSM) durante l'inizializzazione.

Rimedi: Sostituire il Voltage Sensing Module.

A34807 (F, N) VSM: Sorveglianza del tempo del controllo sequenziale

Valore di segnalazione: -

Oggetto azion.: B_INF, VECTOR_G130/G150

Effetto: NESSUNA

Tacitazione: NESSUNA

Causa: Errore di timeout del controllo sequenziale sul Voltage Sensing Module (VSM).

Rimedi: Sostituire il Voltage Sensing Module.

Reazione a F: NESSUNO

Tacitazione per F: IMMEDIATAMENTE (POWER ON)

Reazione a N: NESSUNA

Tacitazione per N: NESSUNA

F34820 VSM DRIVE-CLiQ: Telegramma errato

Valore di segnalazione: Numero di componente: %1, causa dell'errore: %2

Oggetto azion.: B_INF, VECTOR_G130/G150

Effetto: Infeed: OFF2 (NESSUNO, OFF1)
Vector: NESSUNO (OFF1, OFF2)

Tacitazione: IMMEDIATAMENTE

Causa: La comunicazione DRIVE-CLiQ tra la Control Unit e il Voltage Sensing Module (VSM) 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)

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

F34835 VSM DRIVE-CLiQ: Trasmissione dati ciclica disturbata

Valore di segnalazione: Numero di componente: %1, causa dell'errore: %2

Oggetto azion.: B_INF, VECTOR_G130/G150

Effetto: Infeed: OFF2 (NESSUNO, OFF1)
Vector: NESSUNO (OFF1, OFF2)

Tacitazione: IMMEDIATAMENTE

Causa: La comunicazione DRIVE-CLiQ tra la Control Unit e il Voltage Sensing Module (VSM) 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.

F34836 VSM DRIVE-CLiQ: Errore di invio per dati DRIVE-CLiQ

Valore di segnalazione: Numero di componente: %1, causa dell'errore: %2

Oggetto azion.: B_INF, VECTOR_G130/G150

Effetto: Infeed: OFF2 (NESSUNO, OFF1)
Vector: NESSUNO (OFF1, OFF2)

Tacitazione: IMMEDIATAMENTE

Causa: La comunicazione DRIVE-CLiQ tra la Control Unit e il Voltage Sensing Module (VSM) 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.

F34837 VSM DRIVE-CLiQ: Componente guasto

Valore di segnalazione: Numero di componente: %1, causa dell'errore: %2

Oggetto azion.: B_INF, VECTOR_G130/G150

Effetto: Infeed: OFF2 (NESSUNO, OFF1)
Vector: NESSUNO (OFF1, OFF2)

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.

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.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

F34845 VSM DRIVE-CLiQ: Trasmissione dati ciclica disturbata

Valore di segnalazione: Numero di componente: %1, causa dell'errore: %2

Oggetto azion.: B_INF, VECTOR_G130/G150

Effetto: Infeed: OFF2 (NESSUNO, OFF1)
Vector: NESSUNO (OFF1, OFF2)

Tacitazione: IMMEDIATAMENTE

Causa: La comunicazione DRIVE-CLiQ tra la Control Unit e il Voltage Sensing Module (VSM) 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)

F34850 VSM: Errore software interno

Valore di segnalazione: %1

Oggetto azion.: B_INF, VECTOR_G130/G150

Effetto: Infeed: OFF1 (NESSUNO, OFF2)
Vector: OFF1 (NESSUNO, OFF2, OFF3)

Tacitazione: POWER ON

Causa: Si è verificato un errore software interno nel Voltage Sensing Module (VSM).
Valore di anomalia (r0949, interpretazione decimale):
1: L'intervallo di tempo in background è bloccato.
2: Checksum su memoria codici non corretta.

Rimedi: - Sostituire il Voltage Sensing Module (VSM).
- Eventualmente aggiornare il firmware nel Voltage Sensing Module.
- Contattare la hotline.

F34851 VSM DRIVE-CLiQ (CU): Assenza funzionalità vitale

Valore di segnalazione: Numero di componente: %1, causa dell'errore: %2

Oggetto azion.: B_INF, TM31, VECTOR_G130/G150

Effetto: Infeed: OFF2 (NESSUNO, OFF1)
Vector: NESSUNO (OFF1, OFF2)

Tacitazione: IMMEDIATAMENTE

Causa: La comunicazione DRIVE-CLiQ tra il Voltage Sensing Module interessato (VSM) 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.

F34860 VSM DRIVE-CLiQ (CU): Telegramma errato

Valore di segnalazione: Numero di componente: %1, causa dell'errore: %2

Oggetto azion.: B_INF, TM31, VECTOR_G130/G150

Effetto: Infeed: OFF2 (NESSUNO, OFF1)
Vector: NESSUNO (OFF1, OFF2)

Tacitazione: IMMEDIATAMENTE

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Causa: La comunicazione DRIVE-CLiQ tra il Voltage Sensing Module interessato (VSM) 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.

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)

F34885 VSM DRIVE-CLiQ (CU): Trasmissione dati ciclica disturbata

Valore di segnalazione: Numero di componente: %1, causa dell'errore: %2

Oggetto azion.: B_INF, TM31, VECTOR_G130/G150

Effetto: Infeed: OFF2 (NESSUNO, OFF1)
Vector: NESSUNO (OFF1, OFF2)

Tacitazione: IMMEDIATAMENTE

Causa: La comunicazione DRIVE-CLiQ tra il Voltage Sensing Module interessato (VSM) 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.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

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)

F34886 VSM DRIVE-CLiQ (CU): Errore nell'invio dei dati DRIVE-CLiQ

Valore di segnalazione: Numero di componente: %1, causa dell'errore: %2

Oggetto azion.: B_INF, TM31, VECTOR_G130/G150

Effetto: Infeed: OFF2 (NESSUNO, OFF1)
Vector: NESSUNO (OFF1, OFF2)

Tacitazione: IMMEDIATAMENTE

Causa: La comunicazione DRIVE-CLiQ tra il Voltage Sensing Module interessato (VSM) 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.

F34887 VSM DRIVE-CLiQ (CU): Componente guasto

Valore di segnalazione: Numero di componente: %1, causa dell'errore: %2

Oggetto azion.: B_INF, TM31, VECTOR_G130/G150

Effetto: Infeed: OFF2 (NESSUNO, OFF1)
Vector: NESSUNO (OFF1, OFF2)

Tacitazione: IMMEDIATAMENTE

Causa: È stato rilevato un errore nel componente DRIVE-CLiQ interessato (Voltage Sensing Module). 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.

F34895 VSM DRIVE-CLiQ (CU): Trasmissione dati ciclica alternata disturbata

Valore di segnalazione: Numero di componente: %1, causa dell'errore: %2

Oggetto azion.: B_INF, TM31, VECTOR_G130/G150

Effetto: Infeed: OFF2 (NESSUNO, OFF1)
Vector: NESSUNO (OFF1, OFF2)

Tacitazione: IMMEDIATAMENTE

Causa: La comunicazione DRIVE-CLiQ tra il Voltage Sensing Module interessato (VSM) 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.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Rimedi: Eseguire un POWER ON.
Vedi anche: p9915 (Errore di trasmissione DRIVE-CLiQ, soglia di disinserz. master)

F34896 VSM DRIVE-CLiQ (CU): Caratteristiche componente incoerenti

Valore di segnalazione: Numero di componente: %1

Oggetto azion.: B_INF, TM31, VECTOR_G130/G150

Effetto: Infeed: OFF2 (NESSUNO, OFF1)
Vector: OFF2 (IASC / FRENO DC, NESSUNO, OFF1, OFF3, STOP1, STOP2)

Tacitazione: IMMEDIATAMENTE

Causa: Le caratteristiche del componente DRIVE-CLiQ (Voltage Sensing Module) 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).

F34899 (N, A) VSM: Anomalia sconosciuta

Valore di segnalazione: Nuovo messaggio: %1

Oggetto azion.: B_INF, VECTOR_G130/G150

Effetto: Infeed: NESSUNO (OFF1, OFF2)
Vector: NESSUNO (OFF1, OFF2, OFF3)

Tacitazione: IMMEDIATAMENTE (POWER ON)

Causa: Sul Voltage Sensing Module 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 Voltage Sensing Module con un firmware precedente (r0158).
- Aggiornare il firmware della Control Unit (r0018).

Reazione a N: NESSUNA

Tacitazione per N: NESSUNA

Reazione a A: NESSUNA

Tacitazione per A: NESSUNA

A34903 (F, N) VSM: Si è verificato un errore bus I2C

Valore di segnalazione: -

Oggetto azion.: B_INF

Effetto: NESSUNA

Tacitazione: NESSUNA

Causa: Si è verificato un errore nell'accesso al bus I2C interno al modulo.

Rimedi: Sostituire il Voltage Sensing Module (VSM).

Reazione a F: Infeed: NESSUNO (OFF1, OFF2)
Vector: NESSUNO

Tacitazione per F: IMMEDIATAMENTE (POWER ON)

Reazione a N: NESSUNA

Tacitazione per N: NESSUNA

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

A34903 (F, N) VSM: Si è verificato un errore bus I2C

Valore di segnalazione:	-
Oggetto azion.:	VECTOR_G130/G150
Effetto:	NESSUNA
Tacitazione:	NESSUNA
Causa:	Si è verificato un errore nell'accesso al bus I2C interno al modulo.
Rimedi:	Sostituire il Terminal Module.
Reazione a F:	Infeed: NESSUNO (OFF1, OFF2) Vector: NESSUNO
Tacitazione per F:	IMMEDIATAMENTE (POWER ON)
Reazione a N:	NESSUNA
Tacitazione per N:	NESSUNA

A34904 (F, N) VSM: EEPROM

Valore di segnalazione:	-
Oggetto azion.:	B_INF, VECTOR_G130/G150
Effetto:	NESSUNA
Tacitazione:	NESSUNA
Causa:	Si è verificato un errore nell'accesso alla memoria non volatile del Terminal Module.
Rimedi:	Sostituire il Voltage Sensing Module (VSM).
Reazione a F:	Infeed: NESSUNO (OFF1, OFF2) Vector: NESSUNO
Tacitazione per F:	IMMEDIATAMENTE (POWER ON)
Reazione a N:	NESSUNA
Tacitazione per N:	NESSUNA

A34905 (F, N) VSM: Accesso ai parametri

Valore di segnalazione:	-
Oggetto azion.:	B_INF, VECTOR_G130/G150
Effetto:	NESSUNA
Tacitazione:	NESSUNA
Causa:	La Control Unit ha tentato di scrivere un valore di parametro non ammesso sul Voltage Sensing Module (VSM).
Rimedi:	- Controllare che la versione del firmware del VSM (r0158) corrisponda alla versione del firmware della Control Unit (r0018). - Eventualmente sostituire il Voltage Sensing Module. Nota: nel file readme.txt sulla scheda di memoria si trovano le versioni del firmware corrispondenti.
Reazione a F:	Infeed: NESSUNO (OFF1, OFF2) Vector: NESSUNO
Tacitazione per F:	IMMEDIATAMENTE (POWER ON)
Reazione a N:	NESSUNA
Tacitazione per N:	NESSUNA

A34920 (F, N) VSM: Errore sensore di temperatura

Valore di segnalazione:	%1
Oggetto azion.:	B_INF, VECTOR_G130/G150
Effetto:	NESSUNA
Tacitazione:	NESSUNA

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

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).
2: Resistenza misurata troppo bassa (PTC: R < 20 Ohm, KTY: R < 50 Ohm).

Rimedi: - Controllare il collegamento del sensore.
- Sostituire il sensore.

Reazione a F: Infeed: NESSUNO (OFF1, OFF2)
Vector: NESSUNO

Tacitazione per F: IMMEDIATAMENTE (POWER ON)

Reazione a N: NESSUNA

Tacitazione per N: NESSUNA

A34999 (F, N) VSM: Avviso sconosciuto

Valore di segnalazione: Nuovo messaggio: %1

Oggetto azion.: B_INF, VECTOR_G130/G150

Effetto: NESSUNA

Tacitazione: NESSUNA

Causa: Sul Voltage Sensing Module (VSM) 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 Voltage Sensing Module con un firmware precedente (r0148).
- Aggiornare il firmware della Control Unit (r0018).

Reazione a F: Infeed: NESSUNO (OFF1, OFF2)
Vector: NESSUNO (OFF1, OFF2, OFF3)

Tacitazione per F: IMMEDIATAMENTE (POWER ON)

Reazione a N: NESSUNA

Tacitazione per N: NESSUNA

F35000 TM54F: Tempo di campionamento non valido

Valore di segnalazione: %1

Oggetto azion.: B_INF, TM54F_MA, TM54F_SL, VECTOR_G130/G150

Effetto: NESSUNO

Tacitazione: POWER ON

Causa: Il tempo di campionamento impostato non è valido.
- Nessun multiplo intero del clock DP.
Valore di anomalia (r0949, virgola mobile):
Tempo di campionamento valido proposto.

Rimedi: Adattare il tempo di campionamento (ad es. impostare il tempo di campionamento valido proposto).
Vedi anche: p10000 (SI Tempo di campionamento)

F35001 TM54F: Valore del parametro non valido

Valore di segnalazione: %1

Oggetto azion.: B_INF, TM54F_MA, TM54F_SL, VECTOR_G130/G150

Effetto: NESSUNO

Tacitazione: IMMEDIATAMENTE (POWER ON)

Causa: Il valore immesso non è valido.
Valore di anomalia (r0949, interpretazione decimale):
Numero parametro con valore non valido.

Rimedi: Correggere il valore del parametro.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

F35002 TM54F: Modalità messa in servizio non possibile

Valore di segnalazione: %1

Oggetto azion.: B_INF, TM54F_MA, TM54F_SL, VECTOR_G130/G150

Effetto: NESSUNO

Tacitazione: IMMEDIATAMENTE

Causa: L'attivazione della modalità di messa in servizio è stata rifiutata perché non è presente la cancellazione impulsi per almeno un azionamento del TM54F.
Valore di anomalia (r0949, interpretazione decimale):
Numero dell'oggetto di azionamento del primo azionamento trovato senza cancellazione impulsi.

Rimedi: Impostare una cancellazione impulsi per l'azionamento specificato nel valore di anomalia.

F35003 TM54F: Tacitazione sulla Control Unit necessaria

Valore di segnalazione: -

Oggetto azion.: B_INF, TM54F_MA, TM54F_SL, VECTOR_G130/G150

Effetto: NESSUNO

Tacitazione: IMMEDIATAMENTE

Causa: Un errore sul Terminal Module 54F (TM54F) è stato tacitato tramite la tacitazione sicura (p10006).
È necessaria una tacitazione aggiuntiva sulla Control Unit.

Rimedi: Eseguire la tacitazione sulla Control Unit.

F35011 TM54F: Assegnazione numero oggetto azionamento non consentita

Valore di segnalazione: %1

Oggetto azion.: B_INF, TM54F_MA, TM54F_SL, VECTOR_G130/G150

Effetto: NESSUNO

Tacitazione: IMMEDIATAMENTE (POWER ON)

Causa: Un numero di oggetto di azionamento è stato assegnato due volte. Ogni numero di oggetto di azionamento può essere assegnato una sola volta.

Rimedi: Correggere l'assegnazione dei numero degli oggetti di azionamento.
Vedi anche: p10010 (SI assegnazione oggetti di azionamento)

A35012 TM54F: Stop di prova attivo

Valore di segnalazione: -

Oggetto azion.: B_INF, TM54F_MA, TM54F_SL, VECTOR_G130/G150

Effetto: NESSUNA

Tacitazione: NESSUNA

Causa: Lo stop di prova per il Terminal Module 54F (TM54F) è in corso.
Nota:
In caso di errore durante lo stop di prova viene emesso F35013.

Rimedi: L'avviso scompare automaticamente appena si termina correttamente o si interrompe (in caso di errore) lo stop di prova.

F35013 TM54F: Stop di prova errato

Valore di segnalazione: %1

Oggetto azion.: B_INF, TM54F_MA, TM54F_SL, VECTOR_G130/G150

Effetto: NESSUNO

Tacitazione: IMMEDIATAMENTE (POWER ON)

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Causa:

Durante l'esecuzione dello stop di prova sul TM54F è stato rilevato un errore. Vengono trasferiti segnali di comando failsafe (Failsafe Values) alle funzioni di sicurezza.
Valore di anomalia (r0949, interpretazione esadecimale):
aaaabbcc hex:
aaaa: DO o F-DI (a seconda della fase di test cc), in corrispondenza dei quali lo stato previsto non è stato raggiunto (bit 0 = F-DI 0 o F-DO 0, bit 1 = F-DI 1 o F-DO 1, ecc.).
bb: causa dell'errore
bb = 01 hex: errore interno.
bb = 02 hex: errore durante il confronto dei segnali di commutazione di entrambi i canali (F-DI o DI).
bb = 03 hex: errore interno.
bb = 04 hex: errore durante il confronto dei segnali di commutazione di entrambi i canali (Diag-DO).
cc: stato dello stop di prova in cui si è verificato l'errore.
Il formato di rappresentazione è il seguente:
Stato slave errato: (azioni di prova)(azioni di prova) | Fase corrispondente nel master: (azioni di prova)(azioni di prova) | Descrizione
00 hex: (L1+OFF)(L2+ON) | 0A hex: ( )( ) | Sincronizzazione / fase di commutazione
0A hex: (L1+OFF)(L2+ON) | 15 hex: ( )( ) | Fase di attesa
15 hex: (L1+OFF)(L2+OFF) | 20 hex :( )( ) | 1.) F-DI 0 ... 4 prova a 0 V 2.) Fase di commutazione ad un nuovo livello
20 hex: (L1+OFF)(L2+OFF) | 2B hex: ( )( ) | Fase di attesa
2B hex: (L1+OFF)(L2+ON) | 36 hex :( )( ) | 1.) F-DI 5 ... 9 prova a 0 V 2.) Fase di commutazione ad un nuovo livello
36 hex: (DO OFF)( ) | 41 hex: (DO OFF)( ) | Fase di attesa / fase di commutazione
41 hex: (DO OFF)( ) | 4C hex: (DO OFF)( ) | Fase di attesa
4C hex: (DO ON)( ) | 57 hex: (DO ON)( ) | 1.) Prova Diag-DO o Diag-DI 2.) Fase di commutazione ad un nuovo livello
57 hex: (DO ON)( ) | 62 hex: (DO ON)( ) | Fase di attesa
62 hex: (DO OFF)( ) | 6D hex: (DO ON)( ) | 1.) Prova Diag-DO o Diag-DI 2.) Fase di commutazione
6D hex: (DO OFF)( ) | 78 hex: (DO ON)( ) | Fase di attesa
78 hex: (DO ON)( ) | 83 hex: (DO OFF)( ) | 1.) Prova Diag-DO o Diag-DI 2.) Fase di commutazione
83 hex: (DO ON)( ) | 8E hex: (DO OFF)( ) | Fase di attesa
8E hex: (DO OFF)( ) | 99 hex: (DO OFF)( ) | 1.) Prova Diag-DO o Diag-DI 2.) Fase di commutazione
99 hex: (DO OFF)( ) | A4 hex: (DO OFF)( ) | fase di attesa
A4 hex: (DO OFF)( ) | AF hex: (DO OFF)( ) | Verifica di Diag-DO o Diag-DI
AF hex: (DO stato di origine)( ) | C5 hex: (DO stato di origine)( ) | Fase di commutazione
C5 hex: Fine test
Le aspettative da verificare dipendono dalla modalità di test parametrizzata (p10047).
Le seguenti aspettative vengono verificate nelle fasi di prova durante il test degli F-DO.
Il formato di rappresentazione è il seguente:
Fase di prova (SL MA): aspettativa Diag-DO Mode 1 | aspettativa DI 20 ... 23 Mode 2 | aspettativa DI 20 ... 23 Mode 3
(4C hex 57 hex): Diag-DO = 0 V | DI = 24 V | DI = 24 V
(62 hex 6D hex): Diag-DO = 0 V | DI = 0 V | DI = 0 V
(78 hex 83 hex): Diag-DO = 0 V | DI = 0 V | DI = 24 V
(8E hex 99 hex): Diag-DO = 24 V | DI = 0 V | DI = 24 V
(A4 hex AF hex): Diag-DO = 0 V | DI = 24 V | DI = 24 V
Esempio:
Se si verifica un errore in una fase dello stop di prova che ha le cause di errore bb = 02 hex o 04 hex, ciò significa che l'azione di prova dell'errore si è verificata nella fase dello stop di prova precedente. La verifica delle aspettative viene eseguita nella fase successiva.
Il master segnala il valore di anomalia 0001_04AF e lo slave segnala il valore di anomalia 0001_04A4.
aaaa = 1 --> È interessato l'F-DO 0.
bb = 04 hex --> La verifica del Diag-DO è fallita.
cc = La verifica dell'aspettativa si è verificata nella fase dello stop di prova AF per il master e A4 per lo slave.
Nella tabella viene effettuata le verifica delle aspettative Diag-DO = 0 V, ossia Diag-DO era a 0 V invece dei previsti 24 V. L'azione di prova si è verificata nella fase dello stop di prova precedente (99 hex DO OFF, A4 hex DO OFF). Entrambi i DO sono stati commutati su OFF.

Rimedi:

Controllare il cablaggio di F-DI e F-DO e avviare il nuovo stop di prova.
Nota:
L'anomalia viene annullata se lo stop di prova viene eseguito correttamente.
Per il valore di anomalia = CCCCCCCC hex, DDDDDDDD hex, EEEEEEEE hex vale:
Questi valori di anomalia si verificano insieme all'anomalia F35152. In questo caso occorre verificare tutti i parametri dello stop di prova.
Controllare inoltre se la versione del firmware del TM54F corrisponde alla versione software della der Control Unit.
Verificare anche p10001, p10017, p10046 e p10047.
Dopo aver corretto i parametri è necessario eseguire un POWER ON.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

A35014 TM54F: Stop di prova necessario

Valore di segnalazione: -

Oggetto azion.: B_INF, TM54F_MA, TM54F_SL, VECTOR_G130/G150

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).

A35015 TM54F: Motor Module sostituito o configurazione incoerente

Valore di segnalazione: Causa dell'errore: %1 bin

Oggetto azion.: B_INF, TM54F_MA, TM54F_SL, VECTOR_G130/G150

Effetto: NESSUNA

Tacitazione: NESSUNA

Causa:
La comunicazione ciclica di almeno un azionamento con il Terminal Module 54F (TM54F) non è attiva.
Cause possibili:
- È stato sostituito almeno un Motor Module (ad es. sostituzione hardware).
- La parametrizzazione del TM54F (p10010) è incoerente rispetto al numero di assi che hanno attivato le funzioni di sorveglianza del movimento indipendenti dall'azionamento con TM54F.
- Un azionamento attivato non comunica via DRIVE-CLiQ.

Valore di anomalia (r0949, interpretazione binaria):
yyyy yyyy xxxx xxxx bin
xxxx xxxx bin: Configurazione incoerente
Bit 0 = 1: Nessuna comunicazione con azionamento 1.
...
Bit 5 = 1: Nessuna comunicazione con azionamento 6.
yyyy yyyy bin: Motor Module sostituito o cavo DRIVE-CLiQ di un Motor Module non collegato.
Bit 8 = 1: Il Motor Module dell'azionamento 1 è stato sostituito o non riesce a comunicare.
...
Bit 13 = 1: Il Motor Module dell'azionamento 6 è stato sostituito o non riesce a comunicare.
Nota:
Se l'anomalia permane, tutti gli azionamenti indicati nel valore di anomalia che utilizzano funzioni di sorveglianza del movimento con TM54F integrate nell'azionamento non vengono abilitati.
Per il valore di anomalia = 0:
Il numero di oggetti di azionamento specificato in p10010 è diverso dal numero di azionamenti che hanno funzioni abilitate di sorveglianza di movimento indipendenti dall'azionamento.
Vedi anche: p10010 (SI assegnazione oggetti di azionamento)

Rimedi:
Controllare se per tutti gli oggetti di azionamento specificati in p10010 le sorveglianze di movimento integrate nell'azionamento con TM54F sono abilitate (p9601).
Nota:
Se un azionamento viene attivato o disattivato senza aver precedentemente creato il collegamento DRIVE-CLiQ, viene emesso questo avviso.
Procedere come segue per la sostituzione di un Motor Module:
- Avviare la funzione di copia per il Node Identifier dal TM54F (p9700 = 1D hex).
- Confermare CRC hardware sul TM54F (p9701 = EC hex).
- Eseguire un salvataggio di tutti i parametri (p0977 = 1).
- Eseguire un POWER ON per tutti i componenti (disinserzione/inserzione).

A35016 TM54F: Comunicazione dati utili con un azionamento non stabilita

Valore di segnalazione: -

Oggetto azion.: B_INF, TM54F_MA, TM54F_SL, VECTOR_G130/G150

Effetto: NESSUNA

Tacitazione: NESSUNA

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Causa: La comunicazione ciclica dei dati utili nel Terminal Module 54F (TM54F) non è ancora attiva.
Questo messaggio viene emesso dopo l'avvio del TM54F Master e TM54F Slave e viene automaticamente ritirato una volta stabilita la comunicazione.
Se un azionamento non comunica con il TM54F, tutti gli assi parametrizzati in p10010 non vengono abilitati.

Rimedi: Procedere come segue per la sostituzione di un Motor Module:
- Avviare la funzione di copia per il Node Identifier dal TM54F (p9700 = 1D hex).
- Confermare CRC hardware sul TM54F (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 se per tutti gli oggetti di azionamento specificati in p10010 le sorveglianze di movimento integrate nell'azionamento con il TM54F sono abilitate (p9601).
- Controllare se è presente l'anomalia F35150 ed eventualmente eliminarne la causa.

Vedi anche: r10055 (SI TM54F Stato di comunicazione specifico dell'azionamento)

F35040 TM54F: Sottotensione 24 V

Valore di segnalazione: Causa dell'errore: %1 bin

Oggetto azion.: B_INF, TM54F_MA, TM54F_SL, VECTOR_G130/G150

Effetto: NESSUNO

Tacitazione: IMMEDIATAMENTE

Causa: Una sottotensione è stata rilevata all'alimentazione 24 V per il Terminal Module 54F (TM54F).
Come reazione all'errore gli stati dei morsetti di ingresso a prova di errore vengono trasmessi alle sorveglianze di movimento.
Valore di anomalia (r0949, interpretazione binaria):
Bit 0 = 1: Sottotensione dell'alimentazione di tensione sul collegamento X524.
Bit 1 = 1: Sottotensione dell'alimentazione di tensione sul collegamento X514.

Rimedi:
- Verificare l'alimentazione di tensione continua 24 V per TM54F.
- Eseguire la tacitazione sicura (p10006).

F35043 TM54F: Sovratensione 24 V

Valore di segnalazione: -

Oggetto azion.: B_INF, TM54F_MA, TM54F_SL, VECTOR_G130/G150

Effetto: NESSUNO

Tacitazione: IMMEDIATAMENTE

Causa: Una sovratensione è stata rilevata all'alimentazione 24 V per il Terminal Module 54F (TM54F).
Come reazione all'errore gli stati dei morsetti di ingresso a prova di errore vengono trasmessi alle sorveglianze di movimento.

Rimedi:
- Verificare l'alimentazione di tensione continua 24 V per TM54F.
- Eseguire la tacitazione sicura (p10006).

F35051 TM54F: Guasto in un canale di sorveglianza

Valore di segnalazione: %1

Oggetto azion.: B_INF, TM54F_MA, TM54F_SL, VECTOR_G130/G150

Effetto: NESSUNO

Tacitazione: IMMEDIATAMENTE

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Causa: Il Terminal Module 54F (TM54F) ha rilevato un errore nel confronto dati incrociato tra i due canali di controllo.
Come reazione all'errore gli stati dei morsetti di ingresso a prova di errore vengono trasmessi alle sorveglianze di movimento.
Valore di anomalia (r0949, interpretazione esadecimale):
aaaabbcc hex
aaaa: Un valore maggiore di zero indica un errore software interno.
bb: Dato da sottoporre a confronto incrociato che ha provocato l'errore.
bb = 00 hex: p10000
bb = 01 hex: p10001
bb = 02 hex: p10002
bb = 03 hex: p10006
bb = 04 hex: p10008
bb = 05 hex: p10010
bb = 06 hex: p10011
bb = 07 hex: p10020
bb = 08 hex: p10021
bb = 09 hex: p10022
bb = 0A hex: p10023
bb = 0B hex: p10024
bb = 0C hex: p10025
bb = 0D hex: p10026
bb = 0E hex: p10027
bb = 0F hex: p10028
bb = 10 hex: p10036
bb = 11 hex: p10037
bb = 12 hex: p10038
bb = 13 hex: p10039
bb = 14 hex: p10040
bb = 15 hex: p10041
bb = 16 hex: p10042
bb = 17 hex: p10043
bb = 18 hex: p10044
bb = 19 hex: p10045
bb = 1A hex: p10046
bb = 1B hex: Stop di prova p10041
bb = 1C hex: Stop di prova interno p10046
bb = 1D ... 1F hex: Stop di prova interno p10017, p10002, p10000
bb = 20 ... 2A hex: Stop di prova interno p10040, p10046, p10047
bb = 2B hex: Inizializzazione stop di prova
bb = 2C hex: Inizializzazione calcolo I/O
bb = 2D ... 45 hex: Dati interni per il calcolo delle uscite p10042 ... p10045
bb = 46 ... 63 hex: Dati per il calcolo del gruppo di azionamento 1
bb = 64 ... 81 hex: Dati per il calcolo del gruppo di azionamento 2
bb = 82 ... 9F hex: Dati per il calcolo del gruppo di azionamento 3
bb = A0 ... BD hex: Dati per il calcolo del gruppo di azionamento 4
bb = BE hex: Tempo di antirimbalzo degli ingressi fail-safe (F-DI) p10017
bb = BE hex: Tempo di antirimbalzo degli ingressi a un canale (F-DI) p10017
bb = C0 hex: Tempo di antirimbalzo degli ingressi Diag P10017
bb = C1 hex: p10030
bb = C2 hex: p10031
bb = C3 ... CA hex: Nuovi dati per il calcolo dei gruppi di azionamento
cc: Indice del dato da sottoporre a confronto incrociato che ha provocato l'errore.

Rimedi: Eseguire le seguenti operazioni sul TM54F:
- Attivare la modalità di messa in servizio Safety (p0010 = 95).
- Avviare la funzione di copia per il parametro SI (p9700 = 57 hex).
- Confermare la modifica dati globale (p9701 = AC hex).
- Chiudere la modalità di messa in servizio Safety (p0010 = 0).
- Eseguire un salvataggio di tutti i parametri (p0977 = 1).
- Eseguire la tacitazione sicura (p10006).

In caso di errore software interno (aaaa maggiore di zero):
- Aggiornare il software del TM54F.
- Contattare la hotline.
- Sostituire il TM54F.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

F35052 (A) TM54F: Errore hardware interno

Valore di segnalazione: %1

Oggetto azion.: B_INF, TM54F_MA, TM54F_SL, VECTOR_G130/G150

Effetto: NESSUNO

Tacitazione: IMMEDIATAMENTE (POWER ON)

Causa: È stato rilevato un errore software/hardware interno del Terminal Module 54F (TM54F).
Valore di anomalia (r0949, interpretazione decimale):
Solo per la diagnostica errori interna Siemens.

Rimedi:
- Controllare che l'installazione del quadro elettrico e la posa dei cavi siano conformi EMC.
- Aggiornare il firmware del TM54F a una nuova versione.
- Contattare la hotline.
- Sostituire il TM54F.

Reazione a A: NESSUNA

Tacitazione per A: NESSUNA

F35053 TM54F: Superamento soglia di anomalia della temperatura

Valore di segnalazione: %1

Oggetto azion.: B_INF, TM54F_MA, TM54F_SL, VECTOR_G130/G150

Effetto: NESSUNO

Tacitazione: IMMEDIATAMENTE

Causa: La temperatura misurata con il rilevamento temperatura del TM54F ha superato la soglia di anomalia.
Come reazione all'errore gli stati dei morsetti di ingresso a prova di errore vengono trasmessi alle sorveglianze di movimento.
Valore di anomalia (r0949, interpretazione decimale):
Solo per la diagnostica errori interna Siemens.

Rimedi:
- Fare raffreddare il TM54F.
- Eseguire la tacitazione sicura (p10006).

A35054 TM54F: Superamento della soglia di avviso della temperatura

Valore di segnalazione: %1

Oggetto azion.: B_INF, TM54F_MA, TM54F_SL, VECTOR_G130/G150

Effetto: NESSUNA

Tacitazione: NESSUNA

Causa: La temperatura misurata sul TM54F con il rilevamento temperatura ha superato la soglia di anomalia che attiva questo avviso.

Rimedi:
- Fare raffreddare il TM54F.
- Eseguire la tacitazione sicura (p10006).

A35075 (F) TM54F: Errore nella comunicazione interna

Valore di segnalazione: %1

Oggetto azion.: B_INF, TM54F_MA, TM54F_SL, VECTOR_G130/G150

Effetto: NESSUNA

Tacitazione: NESSUNA

Causa: Si è verificato un errore di comunicazione interno nel Terminal Module 54F (TM54F).
Questo avviso può intervenire anche quando il TM54F è presente e nessuna funzione Safety è stata parametrizzata.
Valore di avviso (r2124, interpretazione decimale):
Solo per la diagnostica interna Siemens.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Rimedi: Per gli errori di comunicazione interni:
- Controllare che l'installazione del quadro elettrico e la posa dei cavi siano conformi EMC.
- Aggiornare il software del TM54F.
- Contattare la hotline.
- Sostituire il TM54F.

Per il TM54F presente e ancora nessuna funzione Safety parametrizzata:
- Nessuna operazione necessaria. L'avviso scompare automaticamente dopo la parametrizzazione di una funzione Safety.

Reazione a F: NESSUNO

Tacitazione per F: IMMEDIATAMENTE (POWER ON)

A35080 (F) TM54F: Errore di checksum parametri sicuri

Valore di segnalazione: %1

Oggetto azion.: B_INF, TM54F_MA, TM54F_SL, VECTOR_G130/G150

Effetto: NESSUNA

Tacitazione: NESSUNA

Causa: La checksum attuale calcolata e registrata in r10004 sui parametri rilevanti ai fini della sicurezza non corrisponde a quella di riferimento in p10005 memorizzata all'ultimo collaudo della macchina.
Valore di anomalia (r0949, interpretazione decimale):
1: Errore di checksum su parametri SI funzionali.
2: 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.
- Confermare la sostituzione dell'hardware.
- Eseguire un POWER ON.
- Eseguire la prova di collaudo.

Reazione a F: NESSUNO

Tacitazione per F: IMMEDIATAMENTE (POWER ON)

A35081 (F) TM54F: Segnale 1 statico su F-DI per tacitazione sicura

Valore di segnalazione: -

Oggetto azion.: B_INF, TM54F_MA, TM54F_SL, VECTOR_G130/G150

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

F35150 TM54F: Errore di comunicazione

Valore di segnalazione: %1

Oggetto azion.: B_INF, TM54F_MA, TM54F_SL, VECTOR_G130/G150

Effetto: NESSUNO

Tacitazione: IMMEDIATAMENTE (POWER ON)

Causa: È stato rilevato un errore nella comunicazione tra TM54F Master e Control Unit o nella comunicazione tra TM54F Slave e Motor Module.
Valore di anomalia (r0949, interpretazione esadecimale):
Solo per la diagnostica errori interna Siemens.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Rimedi: Procedere come segue per la sostituzione di un Motor Module:
- Avviare la funzione di copia per il Node Identifier dal TM54F (p9700 = 1D hex).
- Confermare CRC hardware sul TM54F (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 che l'installazione del quadro elettrico e la posa dei cavi siano conformi EMC.
- Aggiornare il software del TM54F.
- Contattare la hotline.
- Sostituire il TM54F.

F35151 TM54F: Errore discrepanza

Valore di segnalazione: %1

Oggetto azion.: B_INF, TM54F_MA, TM54F_SL, VECTOR_G130/G150

Effetto: NESSUNO

Tacitazione: IMMEDIATAMENTE

Causa: I morsetti di ingresso o i morsetti di uscita sicuri presentano uno stato diverso per un tempo maggiore di quello parametrizzato in p10002.
Valore di anomalia (r0949, interpretazione esadecimale):
yyyyxxxx hex
xxxx: I morsetti d'ingresso sicuri F-DI presentano una discrepanza.
Bit 0: discrepanza per F-DI 0
...
Bit 9: discrepanza per F-DI 9
yyyy: I morsetti d'uscita sicuri F-DO presentano una discrepanza.
Bit 0: discrepanza per F-DO 0
...
Bit 3: discrepanza per F-DO 3
Nota:
Se si verificano più errori di discrepanza, l'anomalia viene segnalata solo per il primo di essi.
Per l'analisi di tutti gli errori di discrepanza esistono le seguenti possibilità:
- Valutare nel software di messa in servizio gli stati d'ingresso e di uscita del TM54F. Qui vengono visualizzati tutti gli errori di discrepanza.
- Confrontare i parametri p10051 e p10052 del TM54F Master e TM54F Slave per individuare eventuali discrepanze.

Rimedi: Controllare il cablaggio dei relativi F-DI (problemi di contatto).
Gli errori di discrepanza degli ingressi digitali fail-safe (F-DI) possono essere tacitati completamente solo se dopo l'eliminazione della causa dell'errore è stata eseguita una tacitazione sicura (vedere p10006). Finché non viene eseguita la tacitazione sicura, l'F-DI interno corrispondente resta nello stato sicuro.
Nelle operazioni di commutazione cicliche sugli ingressi digitali fail-safe (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 >= p10000 (il tempo di discrepanza deve essere almeno pari a p10000)
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 deve essere almeno 1 tempo di campionamento SI (vedere p10000).
tp: durata del periodo di una commutazione in ms.
Nelle operazioni di commutazione cicliche e 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 + 1ms - td
p10002 > td
p10002 >= p10000

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

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 --> arrotondato risulta p10002 <= 36 ms
Poiché il tempo di discrepanza viene applicato in modo arrotondato a tempi di campionamento SI interi, è necessario un arrotondamento a un tempo di campionamento SI intero se il risultato non è multiplo del tempo di campionamento SI.
F-DI: Failsafe Digital Input (ingresso digitale a prova d'errore)
F-DO: Failsafe Digital Output (uscita digitale a prova d'errore)

F35152 TM54F: Errore software interno

Valore di segnalazione: %1

Oggetto azion.: B_INF, TM54F_MA, TM54F_SL, VECTOR_G130/G150

Effetto: NESSUNO

Tacitazione: IMMEDIATAMENTE

Causa: Si è verificato un errore software interno nel Terminal Module 54F (TM54F).
Gli ingressi e le uscite digitali fail-safe (F-DI, F-DO) del TM54F sono stati commutati nello stato sicuro.
Valore di anomalia (r0949, interpretazione decimale):
Solo per la diagnostica errori interna Siemens.
Nota:
F-DI: Failsafe Digital Input (ingresso digitale a prova d'errore)
F-DO: Failsafe Digital Output (uscita digitale a prova d'errore)

Rimedi: Accertarsi che la versione del firmware del TM54F corrisponda alla versione del firmware della Control Unit.
Nel progetto deve essere attivato l'aggiornamento automatico del firmware.
Nota:
Questo messaggio viene emesso ad esempio anche insieme all'anomalia F35013. In questo caso controllare tutti i parametri per lo stop di prova del TM54F (p10001, p10003, p10007, p10041, p10046, p10047). Dopo la correzione dei parametri, in questo caso si rende necessario un POWER ON.

A35200 (F, N) TM: Dati di calibrazione

Valore di segnalazione: %1

Oggetto azion.: B_INF, TM31, VECTOR_G130/G150

Effetto: NESSUNA

Tacitazione: NESSUNA

Causa: Nei dati di calibrazione del Terminal Module è stato rilevato un errore.
Valore di avviso (r2124, interpretazione decimale):
La posizione delle centinaia e delle decine di migliaia indica gli ID dei componenti del Terminal Module che ha rilevato l'errore.
La posizione delle migliaia indica se è interessato l'ingresso analogico 0 (= 0) o l'uscita analogica 1 (= 1).
La posizione delle centinaia indica il tipo di errore:
0: Nessun dato di calibrazione esistente.
1: Offset troppo grande (> 100 mV).
La posizione delle decine e delle unità indica il numero dell'ingresso interessato.

Rimedi: Disinserire e reinserire l'apparecchio.
Se l'errore persiste, sostituire l'unità.

Reazione a F: NESSUNO

Tacitazione per F: IMMEDIATAMENTE (POWER ON)

Reazione a N: NESSUNA

Tacitazione per N: NESSUNA

F35207 (N, A) TM: Superamento soglia di anomalia/avviso temperatura canale 1

Valore di segnalazione: %1

Oggetto azion.: B_INF, TM31, VECTOR_G130/G150

Effetto: Infeed: OFF2 (NESSUNO, OFF1)
Vector: OFF2 (NESSUNO, OFF1, OFF3)

Tacitazione: IMMEDIATAMENTE (POWER ON)

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Causa: Nell'analisi della temperatura mediante il Terminal Module (TM) è soddisfatta almeno una delle seguenti condizioni per l'emissione di questa anomalia.
- Soglia di avviso superata per un intervallo di tempo superiore a quello impostato nel temporizzatore (p4102[0], p4103[0]).
oppure
- Soglia di anomalia superata (p4102[1]).
Nota:
Per PTC vale quanto segue:
- Se r4101[0] > 1650 Ohm, la temperatura è r4105[0] = 250°C.
- Se r4101[0] <= 1650 Ohm, la temperatura è r4105[0] = -50°C.
La temperatura misurata viene visualizzata nell'uscita connettore r4105[0].
Questa anomalia viene emessa solo se è stata attivata l'analisi della temperatura (p4100[0] = 2 per sensore KTY84, p4100[0] = 1 per sensore PTC o p4100[0] = 4 per bimetallo (solo per il TM120)).
Attenzione:
Questa anomalia provoca la disattivazione dell'azionamento solo se esiste almeno un'interconnessione BICO tra azionamento e Terminal Module.
Valore di anomalia (r0949, interpretazione decimale):
Valore temperatura moltiplicato 10 al momento dell'attivazione.

Rimedi: - Raffreddare il sensore di temperatura sotto il valore p4102[1] dell'isteresi (5 K).
- Eventualmente impostare la reazione di anomalia a NESSUNA (p2100, p2101).
Vedi anche: p4102 (TM31 Analisi della temperatura, soglia di anomalia/avviso)

Reazione a N: NESSUNA
Tacitazione per N: NESSUNA
Reazione a A: NESSUNA
Tacitazione per A: NESSUNA

A35211 (F, N) TM: Superamento soglia di avviso della temperatura canale 1

Valore di segnalazione: %1

Oggetto azion.: B_INF, TM31, VECTOR_G130/G150

Effetto: NESSUNA

Tacitazione: NESSUNA

Causa: La temperatura misurata con il rilevamento della temperatura del Terminal Module (TM) (r4105[0]) ha superato il valore di soglia che provoca questo avviso (p4102[0]).
Nota:
Per PTC vale quanto segue:
- Se r4101[0] > 1650 Ohm, la temperatura è r4105[0] = 250°C.
- Se r4101[0] <= 1650 Ohm, la temperatura è r4105[0] = -50°C.
Valore di avviso (r2124, interpretazione decimale):
Valore temperatura moltiplicato 10 al momento dell'attivazione.

Rimedi: Raffreddare il sensore di temperatura sotto il valore p4102[0] dell'isteresi (5 K).
Vedi anche: p4102 (TM31 Analisi della temperatura, soglia di anomalia/avviso)

Reazione a F: NESSUNO
Tacitazione per F: IMMEDIATAMENTE (POWER ON)
Reazione a N: NESSUNA
Tacitazione per N: NESSUNA

F35220 (N, A) TM: Raggiunta frequenza limite per emissione segnali

Valore di segnalazione: -

Oggetto azion.: B_INF, TM31, VECTOR_G130/G150

Effetto: Infeed: OFF1 (NESSUNO, OFF2)
Vector: OFF1 (NESSUNO, OFF2, OFF3)

Tacitazione: IMMEDIATAMENTE (POWER ON)

Causa: I segnali emessi dal Terminal Module 41 (TM41) per le tracce A/B hanno raggiunto la frequenza limite. I segnali emessi non sono più sincronizzati con il valore di riferimento predefinito.
Nota:
- Se il TM41 è progettato come oggetto tecnologico in SIMOTION, viene emessa questa anomalia anche se i segnali A/B su X520 sono cortocircuitati.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Rimedi: Modo operativo SIMOTION (p4400 = 0):
- Immettere un valore di riferimento del numero di giri più piccolo (p1155).
- Ridurre il numero di tacche dell'encoder (p0408).
- Controllare la presenza di cortocircuito sulla traccia A/B.
Modo operativo SINAMICS (p4400 = 1):
- La risoluzione fine del TM41 P0418 non coincide con quella dell'encoder interconnesso all'ingresso connettore p4420.
- Il valore attuale di posizione dell'encoder r0479 interconnesso all'ingresso connettore p4420 ha un numero di giri attuale troppo alto.

Reazione a N: NESSUNA
Tacitazione per N: NESSUNA
Reazione a A: NESSUNA
Tacitazione per A: NESSUNA

F35221 (N, A) TM: Scostamento valore di riferimento-valore attuale fuori tolleranza

Valore di segnalazione: -
Oggetto azion.: B_INF, TM31, VECTOR_G130/G150
Effetto: Infeed: OFF1 (NESSUNO, OFF2)
Vector: OFF1 (NESSUNO, OFF2, OFF3)
Tacitazione: IMMEDIATAMENTE (POWER ON)
Causa: Lo scostamento tra il valore di riferimento e i segnali emessi (traccia A/B) supera la tolleranza di +/-3 %. Lo scostamento tra valore di misura interno ed esterno è eccessivo.
Rimedi: - Ridurre il clock di base (p0110, p0111).
- Sostituire il modulo.

Reazione a N: NESSUNA
Tacitazione per N: NESSUNA
Reazione a A: NESSUNA
Tacitazione per A: NESSUNA

A35222 (F, N) TM: Numero tacche encoder non ammesso

Valore di segnalazione: %1
Oggetto azion.: B_INF, TM31, VECTOR_G130/G150
Effetto: NESSUNA
Tacitazione: NESSUNA
Causa: Il numero di tacche dell'encoder immesso non coincide con il numero di tacche consentito dal punto di vista hardware.
Valore di anomalia (r0949, interpretazione decimale):
1: Il numero di tacche dell'encoder è troppo elevato.
2: Il numero di tacche dell'encoder è troppo basso.
4: Numero di tacche dell'encoder inferiore all'offset della tacca di zero (p4426).
Rimedi: - Immettere un numero di tacche dell'encoder compreso nel campo consentito (p0408).
- Eventualmente sostituire il TM41 SAC con un TM41 DAC.
Nota:
TM41 SAC: numero di ordinazione = 6SL3055-0AA00-3PA0
TM41 DAC: numero di ordinazione = 6SL3055-0AA00-3PA1
Per TM41 SAC vale:
- Valore minimo/valore massimo per p0408: 1000/8192
Per TM41 DAC vale:
- Valore minimo/valore massimo per p0408: 1000/16384
Vedi anche: p0408 (Encoder rotativo, numero di tacche)

Reazione a F: Infeed: OFF1 (NESSUNO, OFF2)
Vector: OFF1 (NESSUNO, OFF2, OFF3)
Tacitazione per F: IMMEDIATAMENTE (POWER ON)
Reazione a N: NESSUNA
Tacitazione per N: NESSUNA

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

A35223 (F, N) TM: Offset tacca di zero non consentita

Valore di segnalazione: %1

Oggetto azion.: B_INF, TM31, VECTOR_G130/G150

Effetto: NESSUNA

Tacitazione: NESSUNA

Causa: L'offset della tacca di zero immesso non è consentito.
Valore di anomalia (r0949, interpretazione decimale):
1: L'offset della tacca di zero è troppo elevato.

Rimedi: Immettere un offset della tacca di zero compreso nel campo consentito (p4426).

Reazione a F: Infeed: OFF1 (NESSUNO, OFF2)
Vector: OFF1 (NESSUNO, OFF2, OFF3)

Tacitazione per F: IMMEDIATAMENTE (POWER ON)

Reazione a N: NESSUNA

Tacitazione per N: NESSUNA

F35230 TM: Hardware difettoso

Valore di segnalazione: %1

Oggetto azion.: B_INF, TM31, VECTOR_G130/G150

Effetto: Infeed: OFF1 (NESSUNO, OFF2)
Vector: NESSUNO

Tacitazione: POWER ON

Causa: Il Terminal Module (TM) utilizzato ha segnalato degli errori interni.
I segnali di questa unità non devono essere analizzati perché molto probabilmente sono errati.

Rimedi: Sostituire eventualmente il Terminal Module.

F35233 Il componente DRIVE-CLiQ non supporta la funzione

Valore di segnalazione: %1

Oggetto azion.: B_INF, TM31, VECTOR_G130/G150

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 Terminal Module 31 non supporta la funzione "Temporizzatore per la valutazione di temperatura" (X522.7/8, p4103 > 0.000).

Rimedi: Per il valore di anomalia = 1:
- Disattivare la funzione Temporizzatore per la valutazione di temperatura (X522.7/8) (p4103 = 0.000).
- Utilizzare il Terminal Module 31 e la versione del firmware che supporta la funzione "Temporizzatore per la valutazione di temperatura" (numero di ordinazione 6SL3055-0AA00-3AA1, versione firmware 2.6 e superiore).
Vedi anche: p4103 (TM31 Temporizzatore per la valutazione di temperatura)

N35800 (F) TM: Segnalaz. cumulativa

Valore di segnalazione: -

Oggetto azion.: B_INF, TM31, TM54F_MA, TM54F_SL, VECTOR_G130/G150

Effetto: Infeed: OFF2 (NESSUNO, OFF1)
Vector: OFF2 (IASC / FRENO DC, NESSUNO, OFF1, OFF3, STOP1, STOP2)

Tacitazione: NESSUNA

Causa: Il Terminal Module ha rilevato almeno un errore.

Rimedi: Interpretazione degli altri messaggi correnti.

Reazione a F: Infeed: OFF2 (NESSUNO, OFF1)
Vector: OFF2 (IASC / FRENO DC, NESSUNO, OFF1, OFF3, STOP1, STOP2)

Tacitazione per F: IMMEDIATAMENTE

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

A35801 (F, N) TM DRIVE-CLiQ: Assenza funzionalità vitale

Valore di segnalazione: Numero di componente: %1, causa dell'errore: %2

Oggetto azion.: B_INF, TM31, TM54F_MA, TM54F_SL, VECTOR_G130/G150

Effetto: NESSUNA

Tacitazione: NESSUNA

Causa: La comunicazione DRIVE-CLiQ tra la Control Unit e il Terminal Module interessato è difettosa.
Valore di avviso (r2124, 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: - Verificare il collegamento DRIVE-CLiQ.
- Sostituire il componente interessato.
Vedi anche: p9916 (Errore di trasmissione DRIVE-CLiQ, soglia di disinserzione slave)

Reazione a F: NESSUNO

Tacitazione per F: IMMEDIATAMENTE

Reazione a N: NESSUNA

Tacitazione per N: NESSUNA

A35802 (F, N) TM: Overflow int. tempo

Valore di segnalazione: -

Oggetto azion.: B_INF, TM31, TM54F_MA, TM54F_SL, VECTOR_G130/G150

Effetto: NESSUNA

Tacitazione: NESSUNA

Causa: Si è verificato un overflow degli intervalli di tempo sul Terminal Module.

Rimedi: Sostituire il Terminal Module.

Reazione a F: NESSUNO

Tacitazione per F: IMMEDIATAMENTE (POWER ON)

Reazione a N: NESSUNA

Tacitazione per N: NESSUNA

A35803 (F, N) TM: Test della memoria

Valore di segnalazione: -

Oggetto azion.: B_INF, TM31, TM54F_MA, TM54F_SL, VECTOR_G130/G150

Effetto: NESSUNA

Tacitazione: NESSUNA

Causa: Si è verificato un errore durante il test della memoria sul Terminal Module.

Rimedi: - Verificare che venga rispettata la temperatura ambiente consentita per il Terminal Module.
- Sostituire il Terminal Module.

Reazione a F: NESSUNO

Tacitazione per F: IMMEDIATAMENTE (POWER ON)

Reazione a N: NESSUNA

Tacitazione per N: NESSUNA

A35804 (F, N) TM: CRC

Valore di segnalazione: %1

Oggetto azion.: B_INF, TM31, TM54F_MA, TM54F_SL, VECTOR_G130/G150

Effetto: NESSUNA

Tacitazione: NESSUNA

Causa: Nella lettura della memoria di programma sul Terminal Module si è verificato un errore di checksum.
Valore di anomalia (r0949, interpretazione esadecimale):
Differenza tra la checksum al POWER ON e la checksum attuale.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Rimedi:	- Verificare che venga rispettata la temperatura ambiente consentita per il componente. - Sostituire il Terminal Module.
Reazione a F:	NESSUNO
Tacitazione per F:	IMMEDIATAMENTE (POWER ON)
Reazione a N:	NESSUNA
Tacitazione per N:	NESSUNA

A35805 (F, N) TM: Checksum della EPROM errata

Valore di segnalazione:	%1
Oggetto azion.:	B_INF, TM31, TM54F_MA, TM54F_SL, VECTOR_G130/G150
Effetto:	NESSUNA
Tacitazione:	NESSUNA
Causa:	I dati dei parametri interni sono danneggiati. Valore di avviso (r2124, interpretazione esadecimale): 01: Accesso EEPROM errato. 02: Numero di blocchi nella EEPROM troppo elevato.
Rimedi:	- Verificare che venga rispettata la temperatura ambiente consentita per il componente. - Sostituire il Terminal Module 31 (TM31).
Reazione a F:	NESSUNO
Tacitazione per F:	IMMEDIATAMENTE (POWER ON)
Reazione a N:	NESSUNA
Tacitazione per N:	NESSUNA

A35807 (F, N) TM: Sorveglianza del tempo del controllo sequenziale

Valore di segnalazione:	-
Oggetto azion.:	B_INF, TM31, TM54F_MA, TM54F_SL, VECTOR_G130/G150
Effetto:	NESSUNA
Tacitazione:	NESSUNA
Causa:	Errore di timeout del controllo sequenziale sul Terminal Module.
Rimedi:	Sostituire il Terminal Module.
Reazione a F:	NESSUNO
Tacitazione per F:	IMMEDIATAMENTE (POWER ON)
Reazione a N:	NESSUNA
Tacitazione per N:	NESSUNA

F35820 TM DRIVE-CLiQ: Telegramma errato

Valore di segnalazione:	Numero di componente: %1, causa dell'errore: %2
Oggetto azion.:	B_INF, TM31, TM54F_MA, TM54F_SL, VECTOR_G130/G150
Effetto:	OFF1 (OFF2)
Tacitazione:	IMMEDIATAMENTE

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Causa: La comunicazione DRIVE-CLiQ tra la Control Unit e il Terminal Module 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)

F35835 TM DRIVE-CLiQ: Trasmissione dati ciclica disturbata

Valore di segnalazione: Numero di componente: %1, causa dell'errore: %2

Oggetto azion.: B_INF, TM31, TM54F_MA, TM54F_SL, VECTOR_G130/G150

Effetto: OFF1 (OFF2)

Tacitazione: IMMEDIATAMENTE

Causa: La comunicazione DRIVE-CLiQ tra la Control Unit e il Terminal Module 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)

F35836 TM DRIVE-CLiQ: Errore di invio per dati DRIVE-CLiQ

Valore di segnalazione: Numero di componente: %1, causa dell'errore: %2

Oggetto azion.: B_INF, TM31, TM54F_MA, TM54F_SL, VECTOR_G130/G150

Effetto: OFF1 (OFF2)

Tacitazione: IMMEDIATAMENTE

Causa: La comunicazione DRIVE-CLiQ tra la Control Unit e il Terminal Module 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.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

F35837 TM DRIVE-CLiQ: Componente guasto

Valore di segnalazione: Numero di componente: %1, causa dell'errore: %2

Oggetto azion.: B_INF, TM31, TM54F_MA, TM54F_SL, VECTOR_G130/G150

Effetto: OFF1 (OFF2)

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.

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.

F35845 TM DRIVE-CLiQ: Trasmissione dati ciclica disturbata

Valore di segnalazione: Numero di componente: %1, causa dell'errore: %2

Oggetto azion.: B_INF, TM31, TM54F_MA, TM54F_SL, VECTOR_G130/G150

Effetto: OFF1 (OFF2)

Tacitazione: IMMEDIATAMENTE

Causa: La comunicazione DRIVE-CLiQ tra la Control Unit e il Terminal Module 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)

F35850 TM: Errore software interno

Valore di segnalazione: %1

Oggetto azion.: B_INF, TM31, TM54F_MA, TM54F_SL, VECTOR_G130/G150

Effetto: Infeed: OFF1 (NESSUNO, OFF2)
Vector: OFF1 (NESSUNO, OFF2, OFF3)

Tacitazione: POWER ON

Causa: Si è verificato un errore software interno nel Terminal Module (TM).
Valore di anomalia (r0949, interpretazione decimale):
1: L'intervallo di tempo in background è bloccato.
2: Checksum su memoria codici non corretta.

Rimedi: - Sostituire il Terminal Module (TM).
- Eventualmente aggiornare il firmware nel Terminal Module.
- Contattare la hotline.

F35851 TM DRIVE-CLiQ (CU): Assenza funzionalità vitale

Valore di segnalazione: Numero di componente: %1, causa dell'errore: %2

Oggetto azion.: B_INF, TM31, TM54F_MA, TM54F_SL, VECTOR_G130/G150

Effetto: OFF1 (OFF2)

Tacitazione: IMMEDIATAMENTE

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Causa: La comunicazione DRIVE-CLiQ tra il Terminal Module (TM) 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.

F35860 TM DRIVE-CLiQ (CU): Telegramma errato

Valore di segnalazione: Numero di componente: %1, causa dell'errore: %2

Oggetto azion.: B_INF, TM31, TM54F_MA, TM54F_SL, VECTOR_G130/G150

Effetto: OFF1 (OFF2)

Tacitazione: IMMEDIATAMENTE

Causa: La comunicazione DRIVE-CLiQ tra il Terminal Module (TM) 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.

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)

F35885 TM DRIVE-CLiQ (CU): Trasmissione dati ciclica disturbata

Valore di segnalazione: Numero di componente: %1, causa dell'errore: %2

Oggetto azion.: B_INF, TM31, TM54F_MA, TM54F_SL, VECTOR_G130/G150

Effetto: OFF1 (OFF2)

Tacitazione: IMMEDIATAMENTE

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Causa: La comunicazione DRIVE-CLiQ tra il Terminal Module (TM) 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)

F35886 TM DRIVE-CLiQ (CU): Errore nell'invio dei dati DRIVE-CLiQ

Valore di segnalazione: Numero di componente: %1, causa dell'errore: %2

Oggetto azion.: B_INF, TM31, TM54F_MA, TM54F_SL, VECTOR_G130/G150

Effetto: OFF1 (OFF2)

Tacitazione: IMMEDIATAMENTE

Causa: La comunicazione DRIVE-CLiQ tra il Terminal Module (TM) 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.

F35887 TM DRIVE-CLiQ (CU): Componente guasto

Valore di segnalazione: Numero di componente: %1, causa dell'errore: %2

Oggetto azion.: B_INF, TM31, TM54F_MA, TM54F_SL, VECTOR_G130/G150

Effetto: OFF1 (OFF2)

Tacitazione: IMMEDIATAMENTE

Causa: È stato rilevato un errore nel componente DRIVE-CLiQ interessato (Terminal Module). 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.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

F35895 TM DRIVE-CLiQ (CU): Trasmissione dati ciclica alternata disturbata

Valore di segnalazione: Numero di componente: %1, causa dell'errore: %2

Oggetto azion.: B_INF, TM31, TM54F_MA, TM54F_SL, VECTOR_G130/G150

Effetto: OFF1 (OFF2)

Tacitazione: IMMEDIATAMENTE

Causa: La comunicazione DRIVE-CLiQ tra il Terminal Module (TM) 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)

F35896 TM DRIVE-CLiQ (CU): Caratteristiche componente incoerenti

Valore di segnalazione: Numero di componente: %1

Oggetto azion.: B_INF, TM31, TM54F_MA, TM54F_SL, VECTOR_G130/G150

Effetto: Infeed: OFF2 (NESSUNO, OFF1)
Vector: OFF2 (IASC / FRENO DC, NESSUNO, OFF1, OFF3, STOP1, STOP2)

Tacitazione: IMMEDIATAMENTE

Causa: Le caratteristiche del componente DRIVE-CLiQ (Terminal Module) 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).

F35897 TM DRIVE-CLiQ (CU): Nessuna comunicazione con componente

Valore di segnalazione: Numero di componente prelim.: %1

Oggetto azion.: VECTOR_G130/G150

Effetto: OFF2 (ENCODER, IASC / FRENO DC, NESSUNO, OFF1, OFF3, STOP1, STOP2)

Tacitazione: IMMEDIATAMENTE (POWER ON)

Causa: Comunicazione impossibile con il componente DRIVE-CLiQ (Terminal Module) indicato dal valore di anomalia.
Una causa possibile può essere ad es. la rimozione di un cavo DRIVE-CLiQ.
Valore di anomalia (r0949, interpretazione decimale):
ID del componente.

Rimedi: - Verificare i collegamenti DRIVE-CLiQ.
- Eseguire un POWER ON.

F35899 (N, A) TM: Anomalia sconosciuta

Valore di segnalazione: Nuovo messaggio: %1

Oggetto azion.: B_INF, TM31, TM54F_MA, TM54F_SL, VECTOR_G130/G150

Effetto: Infeed: NESSUNO (OFF1, OFF2)
Vector: NESSUNO (IASC / FRENO DC, OFF1, OFF2, OFF3, STOP1, STOP2)

Tacitazione: IMMEDIATAMENTE (POWER ON)

Causa: Sul Terminal Module 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.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Rimedi: - Sostituire il firmware sul Terminal Module con un firmware precedente (r0158).
- Aggiornare il firmware della Control Unit (r0018).

Reazione a N: NESSUNA
Tacitazione per N: NESSUNA
Reazione a A: NESSUNA
Tacitazione per A: NESSUNA

A35903 (F, N) TM: Si è verificato un errore bus I2C

Valore di segnalazione: -
Oggetto azion.: B_INF, TM31, VECTOR_G130/G150
Effetto: NESSUNA
Tacitazione: NESSUNA
Causa: Si è verificato un errore nell'accesso al bus I2C interno del Terminal Module.
Rimedi: Sostituire il Terminal Module.
Reazione a F: NESSUNO
Tacitazione per F: IMMEDIATAMENTE (POWER ON)
Reazione a N: NESSUNA
Tacitazione per N: NESSUNA

A35904 (F, N) TM: EEPROM

Valore di segnalazione: -
Oggetto azion.: B_INF, TM31, VECTOR_G130/G150
Effetto: NESSUNA
Tacitazione: NESSUNA
Causa: Si è verificato un errore nell'accesso alla memoria non volatile del Terminal Module.
Rimedi: Sostituire il Terminal Module.
Reazione a F: NESSUNO
Tacitazione per F: IMMEDIATAMENTE (POWER ON)
Reazione a N: NESSUNA
Tacitazione per N: NESSUNA

A35905 (F, N) TM: Accesso ai parametri

Valore di segnalazione: -
Oggetto azion.: B_INF, TM31, VECTOR_G130/G150
Effetto: NESSUNA
Tacitazione: NESSUNA
Causa: La Control Unit ha tentato di scrivere un valore di parametro non ammesso sul Terminal Module.
Rimedi: - Controllare che la versione del firmware del Terminal Module (r0158) corrisponda alla versione del firmware della Control Unit (r0018).
- Sostituire eventualmente il Terminal Module.
Nota:
nel file readme.txt sulla scheda di memoria si trovano le versioni del firmware corrispondenti.

Reazione a F: NESSUNO
Tacitazione per F: IMMEDIATAMENTE (POWER ON)
Reazione a N: NESSUNA
Tacitazione per N: NESSUNA

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

A35906 (F, N) TM: Tensione di alimentazione 24 V mancante

Valore di segnalazione: %1

Oggetto azion.: B_INF, TM31, VECTOR_G130/G150

Effetto: NESSUNA

Tacitazione: NESSUNA

Causa: Manca la tensione di alimentazione a 24 V per le uscite digitali.
Valore di avviso (r2124, interpretazione esadecimale):
01: TM17 Manca l'alimentazione a 24 V per DI/DO 0 ... 7.
02: TM17 Manca l'alimentazione a 24 V per DI/DO 8 ... 15.
04: TM15 Manca l'alimentazione a 24 V per DI/DO 0 ... 7 (X520).
08: TM15 Manca l'alimentazione a 24 V per DI/DO 8 ... 15 (X521).
10: TM15 Manca l'alimentazione a 24 V per DI/DO 16 ... 23 (X522).
20: TM41 Manca l'alimentazione a 24 V per DI/DO 0 ... 3.

Rimedi: Controllare i morsetti per l'alimentazione della tensione (L1+, L2+, L3+, M o +24 V_1 per TM41).

Reazione a F: NESSUNO

Tacitazione per F: IMMEDIATAMENTE (POWER ON)

Reazione a N: NESSUNA

Tacitazione per N: NESSUNA

A35907 (F, N) TM: Inizializzazione hardware fallita

Valore di segnalazione: %1

Oggetto azion.: B_INF, TM31, VECTOR_G130/G150

Effetto: NESSUNA

Tacitazione: NESSUNA

Causa: L'inizializzazione del Terminal Module è fallita.
Valore di avviso (r2124, interpretazione esadecimale):
01: TM17 o TM41 Richiesta di configurazione errata.
02: TM17 o TM41 Programmazione non riuscita.
04: TM17 o TM41 Indicazione di data e ora non valida.

Rimedi: Eseguire un POWER ON.

Reazione a F: NESSUNO

Tacitazione per F: IMMEDIATAMENTE (POWER ON)

Reazione a N: NESSUNA

Tacitazione per N: NESSUNA

A35910 (F, N) TM: Sovratemperatura nel modulo

Valore di segnalazione: -

Oggetto azion.: B_INF, TM31, VECTOR_G130/G150

Effetto: NESSUNA

Tacitazione: NESSUNA

Causa: La temperatura nel modulo ha superato il limite massimo consentito.

Rimedi: - Ridurre la temperatura ambiente.
- Sostituire il Terminal Module.

Reazione a F: NESSUNO

Tacitazione per F: IMMEDIATAMENTE (POWER ON)

Reazione a N: NESSUNA

Tacitazione per N: NESSUNA

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

A35911 (F, N) TM: Funzionamento sincrono al clock, assenza di funzionalità vitale

Valore di segnalazione: -

Oggetto azion.: B_INF, TM31, VECTOR_G130/G150

Effetto: NESSUNA

Tacitazione: NESSUNA

Causa: Il numero massimo consentito di errori della funzionalità vitale del master (funzionamento sincrono al clock) è stato superato nel funzionamento ciclico.
Con l'emissione dell'avviso le uscite del modulo vengono reimpostate fino alla sincronizzazione successiva.

Rimedi:
- Controllare la fisica del bus (resistenza terminale di chiusura, schermatura, ecc.).
- Correggere l'interconnessione del segnale di funzionalità vitale del master (r4201 tramite p0915).
- Controllare che il segnale di funzionalità vitale venga inviato correttamente dal master (ad es. creare Trace con r4201.12 ... r4201.15 e segnale di trigger r4301.9).
- Controllare se vi è un sovraccarico del bus o del master (ad es. tempo di ciclo del bus Tdp impostato a un valore troppo basso).

Reazione a F: NESSUNO

Tacitazione per F: IMMEDIATAMENTE (POWER ON)

Reazione a N: NESSUNA

Tacitazione per N: NESSUNA

A35920 (F, N) TM: Errore sensore di temperatura canale 1

Valore di segnalazione: %1

Oggetto azion.: B_INF, TM31, VECTOR_G130/G150

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).
2: Resistenza misurata troppo bassa (PTC: R < 20 Ohm, KTY: R < 50 Ohm).

Rimedi:
- Controllare il collegamento del sensore.
- Sostituire il sensore.

Reazione a F: NESSUNO

Tacitazione per F: IMMEDIATAMENTE (POWER ON)

Reazione a N: NESSUNA

Tacitazione per N: NESSUNA

A35999 (F, N) TM: Avviso sconosciuto

Valore di segnalazione: Nuovo messaggio: %1

Oggetto azion.: B_INF, TM31, TM54F_MA, TM54F_SL, VECTOR_G130/G150

Effetto: NESSUNA

Tacitazione: NESSUNA

Causa: Sul Terminal Module 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 Terminal Module con un firmware precedente (r0158).
- Aggiornare il firmware della Control Unit (r0018).

Reazione a F: Infeed: NESSUNO (OFF1, OFF2)
Vector: NESSUNO (IASC / FRENO DC, OFF1, OFF2, OFF3, STOP1, STOP2)

Tacitazione per F: IMMEDIATAMENTE (POWER ON)

Reazione a N: NESSUNA

Tacitazione per N: NESSUNA

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

F36207 (N, A) Hub: errore di sovratemperatura componente

Valore di segnalazione:	%1
Oggetto azion.:	B_INF, HUB, VECTOR_G130/G150
Effetto:	NESSUNO (OFF1, OFF2)
Tacitazione:	IMMEDIATAMENTE (POWER ON)
Causa:	La temperatura nel DRIVE-CLiQ Hub Module ha superato la soglia di anomalia superiore. Valore di anomalia (r0949, interpretazione decimale): Risoluzione temperatura attuale in 0.1 °C.
Rimedi:	- Verificare la temperatura ambientale del luogo di installazione del componente. - Sostituire il componente interessato.
Reazione a N:	NESSUNA
Tacitazione per N:	NESSUNA
Reazione a A:	NESSUNA
Tacitazione per A:	NESSUNA

A36211 (F, N) Hub: avviso di sovratemperatura componente

Valore di segnalazione:	%1
Oggetto azion.:	B_INF, HUB, VECTOR_G130/G150
Effetto:	NESSUNA
Tacitazione:	NESSUNA
Causa:	La temperatura nel DRIVE-CLiQ Hub Module ha superato la soglia di avviso superiore. Valore di avviso (r2124, interpretazione decimale): Risoluzione temperatura attuale in 0.1 °C.
Rimedi:	- Verificare la temperatura ambientale del luogo di installazione del componente. - Sostituire il componente interessato.
Reazione a F:	NESSUNO
Tacitazione per F:	IMMEDIATAMENTE
Reazione a N:	NESSUNA
Tacitazione per N:	NESSUNA

F36214 (N, A) Hub: errore di sovratensione alimentazione 24 V

Valore di segnalazione:	%1
Oggetto azion.:	B_INF, HUB, VECTOR_G130/G150
Effetto:	NESSUNO (OFF1, OFF2)
Tacitazione:	IMMEDIATAMENTE (POWER ON)
Causa:	L'alimentazione 24 V nel DRIVE-CLiQ Hub Module ha superato la soglia di anomalia superiore. Valore di anomalia (r0949, interpretazione decimale): Tensione di esercizio attuale in risoluzione 0.1 V.
Rimedi:	- Controllare l'alimentazione di tensione del componente. - Sostituire il componente interessato.
Reazione a N:	NESSUNA
Tacitazione per N:	NESSUNA
Reazione a A:	NESSUNA
Tacitazione per A:	NESSUNA

F36216 (N, A) Hub: errore di sottotensione alimentazione 24 V

Valore di segnalazione:	%1
Oggetto azion.:	B_INF, HUB, VECTOR_G130/G150
Effetto:	NESSUNO (OFF1, OFF2)
Tacitazione:	IMMEDIATAMENTE (POWER ON)

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Causa: L'alimentazione 24 V nel DRIVE-CLiQ Hub Module ha superato la soglia di anomalia inferiore.
Valore di anomalia (r0949, interpretazione decimale):
Tensione di esercizio attuale in risoluzione 0.1 V.

Rimedi: - Controllare l'alimentazione di tensione del componente.
- Sostituire il componente interessato.

Reazione a N: NESSUNA

Tacitazione per N: NESSUNA

Reazione a A: NESSUNA

Tacitazione per A: NESSUNA

A36217 (N) Hub: avviso di sottotensione alimentazione 24 V

Valore di segnalazione: %1

Oggetto azion.: B_INF, HUB, VECTOR_G130/G150

Effetto: NESSUNA

Tacitazione: NESSUNA

Causa: L'alimentazione 24 V nel DRIVE-CLiQ Hub Module ha superato la soglia di avviso inferiore.
Valore di avviso (r2124, interpretazione decimale):
Tensione di esercizio attuale in risoluzione 0.1 V.

Rimedi: - Controllare l'alimentazione di tensione del componente.
- Sostituire il componente interessato.

Reazione a N: NESSUNA

Tacitazione per N: NESSUNA

N36800 (F) Hub: segnalaz. cumulativa

Valore di segnalazione: -

Oggetto azion.: B_INF, HUB, VECTOR_G130/G150

Effetto: NESSUNO

Tacitazione: NESSUNA

Causa: Il DRIVE-CLiQ Hub Module ha rilevato almeno un errore.

Rimedi: Interpretazione degli altri messaggi correnti.

Reazione a F: NESSUNO

Tacitazione per F: IMMEDIATAMENTE

A36801 (F, N) Hub DRIVE-CLiQ: assenza funzionalità vitale

Valore di segnalazione: Numero di componente: %1, causa dell'errore: %2

Oggetto azion.: B_INF, HUB, VECTOR_G130/G150

Effetto: NESSUNA

Tacitazione: NESSUNA

Causa: La comunicazione DRIVE-CLiQ tra la Control Unit e il DRIVE-CLiQ Hub Module interessato è difettosa.
Valore di avviso (r2124, 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: - Verificare il collegamento DRIVE-CLiQ.
- Sostituire il componente interessato.
Vedi anche: p9916 (Errore di trasmissione DRIVE-CLiQ, soglia di disinserzione slave)

Reazione a F: NESSUNO

Tacitazione per F: IMMEDIATAMENTE

Reazione a N: NESSUNA

Tacitazione per N: NESSUNA

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

F36802 (N, A) Hub: overflow degli intervalli di tempo

Valore di segnalazione:	%1
Oggetto azion.:	B_INF, HUB, VECTOR_G130/G150
Effetto:	Infeed: OFF2 (NESSUNO) Vector: NESSUNO
Tacitazione:	IMMEDIATAMENTE (POWER ON)
Causa:	Si è verificato un overflow degli intervalli di tempo sul DRIVE-CLiQ Hub Module. Valore di anomalia (r0949, interpretazione decimale): xx: numero intervalli di tempo xx
Rimedi:	- Ridurre la frequenza del regolatore di corrente. - Eseguire un POWER ON per tutti i componenti (disinserzione/inserzione). - Aggiornare il firmware a una nuova versione. - Contattare la hotline.
Reazione a N:	NESSUNA
Tacitazione per N:	NESSUNA
Reazione a A:	NESSUNA
Tacitazione per A:	NESSUNA

A36804 (F, N) Hub: errore di checksum

Valore di segnalazione:	%1
Oggetto azion.:	B_INF, HUB, VECTOR_G130/G150
Effetto:	NESSUNA
Tacitazione:	NESSUNA
Causa:	Nella lettura della memoria di programma sul DRIVE-CLiQ Hub Module si è verificato un errore di checksum. Valore di avviso (r2124, interpretazione esadecimale): 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 DRIVE-CLiQ Hub Module.
Reazione a F:	NESSUNO
Tacitazione per F:	IMMEDIATAMENTE (POWER ON)
Reazione a N:	NESSUNA
Tacitazione per N:	NESSUNA

A36805 (F, N) Hub: checksum EEPROM non corretta

Valore di segnalazione:	%1
Oggetto azion.:	B_INF, HUB, VECTOR_G130/G150
Effetto:	NESSUNA
Tacitazione:	NESSUNA
Causa:	I dati dei parametri interni sul DRIVE-CLiQ Hub Module sono danneggiati. Valore di avviso (r2124, interpretazione esadecimale): 01: Accesso EEPROM errato. 02: Numero di blocchi nella EEPROM troppo elevato.
Rimedi:	- Verificare che venga rispettata la temperatura ambiente consentita per il componente. - Sostituire il DRIVE-CLiQ Hub Module.
Reazione a F:	NESSUNO
Tacitazione per F:	IMMEDIATAMENTE (POWER ON)
Reazione a N:	NESSUNA
Tacitazione per N:	NESSUNA

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

F36820 Hub DRIVE-CLiQ: telegramma errato

Valore di segnalazione: Numero di componente: %1, causa dell'errore: %2

Oggetto azion.: B_INF, HUB, VECTOR_G130/G150

Effetto: NESSUNO

Tacitazione: IMMEDIATAMENTE

Causa: La comunicazione DRIVE-CLiQ tra la Control Unit e il DRIVE-CLiQ Hub Module interessato è difettosa.
Valore di anomalia (r0949, interpretazione esadecimale):
yyxx hex: yy = numero di componente, xx = causa dell'errore
xx = 01 hex = 1 dec:
Errore checksum (errore CRC).
xx = 02 hex = 2 dec:
Il telegramma è più corto di quanto indicato nel byte di lunghezza o nella lista di ricezione.
xx = 03 hex = 3 dec:
Il telegramma è più lungo di quanto indicato nel byte di lunghezza o nella lista di ricezione.
xx = 04 hex = 4 dec:
La lunghezza del telegramma ricevuto non corrisponde alla lista di ricezione.
xx = 05 hex = 5 dec:
Il tipo di telegramma ricevuto non corrisponde alla lista di ricezione.
xx = 06 hex = 6 dec:
L'indirizzo del componente nel telegramma e nella lista di ricezione non corrisponde
xx = 07 hex = 7 dec:
È previsto un telegramma SYNC, ma il telegramma ricevuto non è di questo tipo.
xx = 08 hex = 8 dec:
Non è previsto un telegramma SYNC, ma il telegramma ricevuto non è di questo tipo.
xx = 09 hex = 9 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: p9916 (Errore di trasmissione DRIVE-CLiQ, soglia di disinserzione slave)

F36835 Hub DRIVE-CLiQ: trasmissione dati ciclica disturbata

Valore di segnalazione: Numero di componente: %1, causa dell'errore: %2

Oggetto azion.: B_INF, HUB, VECTOR_G130/G150

Effetto: NESSUNO

Tacitazione: IMMEDIATAMENTE

Causa: La comunicazione DRIVE-CLiQ tra la Control Unit e il DRIVE-CLiQ Hub Module 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 = 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.

Rimedi: - Eseguire un POWER ON.
- Sostituire il componente interessato.
Vedi anche: p9916 (Errore di trasmissione DRIVE-CLiQ, soglia di disinserzione slave)

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

F36836 Hub Drive-CLiQ: errore di invio per dati DRIVE-CLiQ

Valore di segnalazione: Numero di componente: %1, causa dell'errore: %2

Oggetto azion.: B_INF, HUB, VECTOR_G130/G150

Effetto: NESSUNO

Tacitazione: IMMEDIATAMENTE

Causa: La comunicazione DRIVE-CLiQ tra la Control Unit e il DRIVE-CLiQ Hub Module 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 = 65 dec:
Il tipo di telegramma non corrisponde alla lista di invio.

Rimedi: Eseguire un POWER ON.

F36837 Hub DRIVE-CLiQ: componente guasto

Valore di segnalazione: Numero di componente: %1, causa dell'errore: %2

Oggetto azion.: B_INF, HUB, VECTOR_G130/G150

Effetto: 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 = 32 dec:
Errore nell'intestazione del telegramma.
xx = 23 hex = 35 dec:
Errore di ricezione: la memoria intermedia del telegramma è danneggiata.
xx = 42 hex = 66 dec:
Errore di invio: la memoria intermedia del telegramma è danneggiata.
xx = 43 hex = 67 dec:
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.

F36845 Hub DRIVE-CLiQ: trasmissione dati ciclica disturbata

Valore di segnalazione: Numero di componente: %1, causa dell'errore: %2

Oggetto azion.: B_INF, HUB, VECTOR_G130/G150

Effetto: NESSUNO

Tacitazione: IMMEDIATAMENTE

Causa: La comunicazione DRIVE-CLiQ tra la Control Unit e il DRIVE-CLiQ Hub Module interessato è difettosa.
Valore di anomalia (r0949, interpretazione esadecimale):
yyxx hex: yy = numero di componente, xx = causa dell'errore
xx = 0B hex = 11 dec:
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)

F36851 Hub DRIVE-CLiQ (CU): assenza funzionalità vitale

Valore di segnalazione: Numero di componente: %1, causa dell'errore: %2

Oggetto azion.: B_INF, HUB, TM31, VECTOR_G130/G150

Effetto: NESSUNO

Tacitazione: IMMEDIATAMENTE

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Causa: La comunicazione DRIVE-CLiQ tra il DRIVE-CLiQ Hub Module 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.

F36860 Hub DRIVE-CLiQ (CU): telegramma errato

Valore di segnalazione: Numero di componente: %1, causa dell'errore: %2

Oggetto azion.: B_INF, HUB, TM31, VECTOR_G130/G150

Effetto: NESSUNO

Tacitazione: IMMEDIATAMENTE

Causa: La comunicazione DRIVE-CLiQ tra il DRIVE-CLiQ Hub Module 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 di checksum (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 = 2 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 = 3 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 = 4 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 = 5 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 = 6 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 = 9 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, ...).

F36885 Hub DRIVE-CLiQ (CU): trasmissione dati ciclica disturbata

Valore di segnalazione: Numero di componente: %1, causa dell'errore: %2

Oggetto azion.: B_INF, HUB, TM31, VECTOR_G130/G150

Effetto: NESSUNO

Tacitazione: IMMEDIATAMENTE

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Causa: La comunicazione DRIVE-CLiQ tra il DRIVE-CLiQ Hub Module 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: - Controllare l'alimentazione di tensione del componente interessato.
- Eseguire un POWER ON.
- Sostituire il componente interessato.

F36886 Hub DRIVE-CLiQ (CU): errore nell'invio dei dati DRIVE-CLiQ

Valore di segnalazione: Numero di componente: %1, causa dell'errore: %2

Oggetto azion.: B_INF, HUB, TM31, VECTOR_G130/G150

Effetto: NESSUNO

Tacitazione: IMMEDIATAMENTE

Causa: La comunicazione DRIVE-CLiQ tra il DRIVE-CLiQ Hub Module 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 = 65 dec:
Il tipo di telegramma non corrisponde alla lista di invio.

Rimedi: Eseguire un POWER ON.

F36887 Hub DRIVE-CLiQ (CU): componente guasto

Valore di segnalazione: Numero di componente: %1, causa dell'errore: %2

Oggetto azion.: B_INF, HUB, TM31, VECTOR_G130/G150

Effetto: NESSUNO

Tacitazione: IMMEDIATAMENTE

Causa: È stato rilevato un errore nel componente DRIVE-CLiQ interessato (DRIVE-CLiQ Hub Module). 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 = 32 dec:
Errore nell'intestazione del telegramma.
xx = 23 hex = 35 dec:
Errore di ricezione: la memoria intermedia del telegramma è danneggiata.
xx = 42 hex = 66 dec:
Errore di invio: la memoria intermedia del telegramma è danneggiata.
xx = 43 hex = 67 dec:
Errore di invio: la memoria intermedia del telegramma è danneggiata.
xx = 60 hex = 96 dec:
Nella misura del tempo di esecuzione la risposta è pervenuta troppo tardi.
xx = 61 hex = 97 dec:
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.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

F36895 Hub DRIVE-CLiQ (CU): trasmissione dati ciclica alternata disturbata

Valore di segnalazione: Numero di componente: %1, causa dell'errore: %2

Oggetto azion.: B_INF, HUB, TM31, VECTOR_G130/G150

Effetto: NESSUNO

Tacitazione: IMMEDIATAMENTE

Causa: La comunicazione DRIVE-CLiQ tra il DRIVE-CLiQ Hub Module 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 = 11 dec:
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)

F36896 Hub DRIVE-CLiQ (CU): proprietà del componente incoerenti

Valore di segnalazione: Numero di componente: %1

Oggetto azion.: B_INF, HUB, TM31, VECTOR_G130/G150

Effetto: NESSUNO

Tacitazione: IMMEDIATAMENTE

Causa: Le caratteristiche del componente DRIVE-CLiQ (DRIVE-CLiQ Hub Module) 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).

F36899 (N, A) Hub: anomalia sconosciuta

Valore di segnalazione: Nuovo messaggio: %1

Oggetto azion.: B_INF, HUB, VECTOR_G130/G150

Effetto: Infeed: NESSUNO (OFF1, OFF2)
Vector: NESSUNO (IASC / FRENO DC, OFF1, OFF2, OFF3, STOP1, STOP2)

Tacitazione: IMMEDIATAMENTE (POWER ON)

Causa: Sul DRIVE-CLiQ Hub Module 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 del DRIVE-CLiQ Hub Module con un firmware precedente (r0158).
- Aggiornare il firmware della Control Unit (r0018).

Reazione a N: NESSUNA

Tacitazione per N: NESSUNA

Reazione a A: NESSUNA

Tacitazione per A: NESSUNA

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

A36999 (F, N) Hub: avviso sconosciuto

Valore di segnalazione: Nuovo messaggio: %1

Oggetto azion.: B_INF, HUB, VECTOR_G130/G150

Effetto: NESSUNA

Tacitazione: NESSUNA

Causa: Sul DRIVE-CLiQ Hub Module è stato emesso 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 del DRIVE-CLiQ Hub Module con un firmware precedente (r0158).
- Aggiornare il firmware della Control Unit (r0018).

Reazione a F: Infeed: NESSUNO (OFF1, OFF2)
Vector: NESSUNO (IASC / FRENO DC, OFF1, OFF2, OFF3, STOP1, STOP2)

Tacitazione per F: IMMEDIATAMENTE (POWER ON)

Reazione a N: NESSUNA

Tacitazione per N: NESSUNA

F40000 Anomalia sulla presa DRIVE-CLiQ X100

Valore di segnalazione: %1

Oggetto azion.: Tutti gli oggetti

Effetto: NESSUNO

Tacitazione: IMMEDIATAMENTE

Causa: Per l'oggetto di azionamento sulla presa DRIVE-CLiQ X100 si è verificata un'anomalia.
Valore di anomalia (r0949, interpretazione decimale):
Prima anomalia verificatasi per questo oggetto di azionamento.

Rimedi: Analizzare il buffer anomalie dell'oggetto indicato.

F40001 Anomalia sulla presa DRIVE-CLiQ X101

Valore di segnalazione: %1

Oggetto azion.: Tutti gli oggetti

Effetto: NESSUNO

Tacitazione: IMMEDIATAMENTE

Causa: Per l'oggetto di azionamento sulla presa DRIVE-CLiQ X101 si è verificata un'anomalia.
Valore di anomalia (r0949, interpretazione decimale):
Prima anomalia verificatasi per questo oggetto di azionamento.

Rimedi: Analizzare il buffer anomalie dell'oggetto indicato.

F40002 Anomalia sulla presa DRIVE-CLiQ X102

Valore di segnalazione: %1

Oggetto azion.: Tutti gli oggetti

Effetto: NESSUNO

Tacitazione: IMMEDIATAMENTE

Causa: Per l'oggetto di azionamento sulla presa DRIVE-CLiQ X102 si è verificata un'anomalia.
Valore di anomalia (r0949, interpretazione decimale):
Prima anomalia verificatasi per questo oggetto di azionamento.

Rimedi: Analizzare il buffer anomalie dell'oggetto indicato.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

F40003 Anomalia sulla presa DRIVE-CLiQ X103

Valore di segnalazione: %1

Oggetto azion.: Tutti gli oggetti

Effetto: NESSUNO

Tacitazione: IMMEDIATAMENTE

Causa: Per l'oggetto di azionamento sulla presa DRIVE-CLiQ X103 si è verificata un'anomalia.
Valore di anomalia (r0949, interpretazione decimale):
Prima anomalia verificatasi per questo oggetto di azionamento.

Rimedi: Analizzare il buffer anomalie dell'oggetto indicato.

F40004 Anomalia sulla presa DRIVE-CLiQ X104

Valore di segnalazione: %1

Oggetto azion.: Tutti gli oggetti

Effetto: NESSUNO

Tacitazione: IMMEDIATAMENTE

Causa: Per l'oggetto di azionamento sulla presa DRIVE-CLiQ X104 si è verificata un'anomalia.
Valore di anomalia (r0949, interpretazione decimale):
Prima anomalia verificatasi per questo oggetto di azionamento.

Rimedi: Analizzare il buffer anomalie dell'oggetto indicato.

F40005 Anomalia sulla presa DRIVE-CLiQ X105

Valore di segnalazione: %1

Oggetto azion.: Tutti gli oggetti

Effetto: NESSUNO

Tacitazione: IMMEDIATAMENTE

Causa: Per l'oggetto di azionamento sulla presa DRIVE-CLiQ X105 si è verificata un'anomalia.
Valore di anomalia (r0949, interpretazione decimale):
Prima anomalia verificatasi per questo oggetto di azionamento.

Rimedi: Analizzare il buffer anomalie dell'oggetto indicato.

A40100 Avviso su presa DRIVE-CLiQ X100

Valore di segnalazione: %1

Oggetto azion.: Tutti gli oggetti

Effetto: NESSUNA

Tacitazione: NESSUNA

Causa: Per l'oggetto di azionamento sulla presa DRIVE-CLiQ X100 si è verificato un avviso.
Valore di avviso (r2124, interpretazione decimale):
Primo avviso verificatosi per questo oggetto di azionamento.

Rimedi: Analizzare il buffer avvisi dell'oggetto indicato.

A40101 Avviso su presa DRIVE-CLiQ X101

Valore di segnalazione: %1

Oggetto azion.: Tutti gli oggetti

Effetto: NESSUNA

Tacitazione: NESSUNA

Causa: Per l'oggetto di azionamento sulla presa DRIVE-CLiQ X101 si è verificato un avviso.
Valore di avviso (r2124, interpretazione decimale):
Primo avviso verificatosi per questo oggetto di azionamento.

Rimedi: Analizzare il buffer avvisi dell'oggetto indicato.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

A40102 Avviso su presa DRIVE-CLiQ X102

Valore di segnalazione: %1

Oggetto azion.: Tutti gli oggetti

Effetto: NESSUNA

Tacitazione: NESSUNA

Causa: Per l'oggetto di azionamento sulla presa DRIVE-CLiQ X102 si è verificato un avviso.
Valore di avviso (r2124, interpretazione decimale):
Primo avviso verificatosi per questo oggetto di azionamento.

Rimedi: Analizzare il buffer avvisi dell'oggetto indicato.

A40103 Avviso su presa DRIVE-CLiQ X103

Valore di segnalazione: %1

Oggetto azion.: Tutti gli oggetti

Effetto: NESSUNA

Tacitazione: NESSUNA

Causa: Per l'oggetto di azionamento sulla presa DRIVE-CLiQ X103 si è verificato un avviso.
Valore di avviso (r2124, interpretazione decimale):
Primo avviso verificatosi per questo oggetto di azionamento.

Rimedi: Analizzare il buffer avvisi dell'oggetto indicato.

A40104 Avviso su presa DRIVE-CLiQ X104

Valore di segnalazione: %1

Oggetto azion.: Tutti gli oggetti

Effetto: NESSUNA

Tacitazione: NESSUNA

Causa: Per l'oggetto di azionamento sulla presa DRIVE-CLiQ X104 si è verificato un avviso.
Valore di avviso (r2124, interpretazione decimale):
Primo avviso verificatosi per questo oggetto di azionamento.

Rimedi: Analizzare il buffer avvisi dell'oggetto indicato.

A40105 Avviso su presa DRIVE-CLiQ X105

Valore di segnalazione: %1

Oggetto azion.: Tutti gli oggetti

Effetto: NESSUNA

Tacitazione: NESSUNA

Causa: Per l'oggetto di azionamento sulla presa DRIVE-CLiQ X105 si è verificato un avviso.
Valore di avviso (r2124, interpretazione decimale):
Primo avviso verificatosi per questo oggetto di azionamento.

Rimedi: Analizzare il buffer avvisi dell'oggetto indicato.

F40799 CX32: Tempo di fine trasferimento progettato superato

Valore di segnalazione: -

Oggetto azion.: Tutti gli oggetti

Effetto: NESSUNO

Tacitazione: IMMEDIATAMENTE

Causa: È stato superato il tempo di fine trasferimento progettato nella trasmissione dei valori attuali ciclici.

Rimedi: - Eseguire un POWER ON per tutti i componenti (disinserzione/inserzione).
- Contattare la hotline.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

F40801 CX32 DRIVE-CLiQ: Assenza funzionalità vitale

Valore di segnalazione: Numero di componente: %1, causa dell'errore: %2

Oggetto azion.: Tutti gli oggetti

Effetto: OFF2

Tacitazione: IMMEDIATAMENTE

Causa: La comunicazione DRIVE-CLiQ tra la Control Unit e la Controller Extension interessata 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: - Eseguire un POWER ON.
- Sostituire il componente interessato.
Vedi anche: p9916 (Errore di trasmissione DRIVE-CLiQ, soglia di disinserzione slave)

F40820 CX32 DRIVE-CLiQ: Telegramma errato

Valore di segnalazione: Numero di componente: %1, causa dell'errore: %2

Oggetto azion.: Tutti gli oggetti

Effetto: OFF2

Tacitazione: IMMEDIATAMENTE

Causa: La comunicazione DRIVE-CLiQ tra la Control Unit e la Controller Extension interessata 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)

F40835 CX32 DRIVE-CLiQ: Trasmissione dati ciclica disturbata

Valore di segnalazione: Numero di componente: %1, causa dell'errore: %2

Oggetto azion.: Tutti gli oggetti

Effetto: OFF2

Tacitazione: IMMEDIATAMENTE

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Causa: La comunicazione DRIVE-CLiQ tra la Control Unit e la Controller Extension interessata 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)

F40836 CX32 DRIVE-CliQ: Errore di invio per dati DRIVE-CLiQ

Valore di segnalazione: Numero di componente: %1, causa dell'errore: %2

Oggetto azion.: Tutti gli oggetti

Effetto: OFF2

Tacitazione: IMMEDIATAMENTE

Causa: La comunicazione DRIVE-CLiQ tra la Control Unit e la Controller Extension interessata 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.

F40837 CX32 DRIVE-CLiQ: Componente guasto

Valore di segnalazione: Numero di componente: %1, causa dell'errore: %2

Oggetto azion.: Tutti gli oggetti

Effetto: OFF2

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.

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.

F40845 CX32 DRIVE-CLiQ: Trasmissione dati ciclica disturbata

Valore di segnalazione: Numero di componente: %1, causa dell'errore: %2

Oggetto azion.: Tutti gli oggetti

Effetto: OFF2

Tacitazione: IMMEDIATAMENTE

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Causa: La comunicazione DRIVE-CLiQ tra la Control Unit e la Controller Extension interessata 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)

F40851 CX32 DRIVE-CLiQ (CU): Assenza funzionalità vitale

Valore di segnalazione: Numero di componente: %1, causa dell'errore: %2

Oggetto azion.: Tutti gli oggetti

Effetto: OFF2

Tacitazione: IMMEDIATAMENTE

Causa: La comunicazione DRIVE-CLiQ tra la Controller Extension interessata 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:
Il bit di funzionalità vitale non è impostato nel telegramma ricevuto.

Rimedi: Aggiornare il firmware del componente interessato.

F40860 CX32 DRIVE-CLiQ (CU): Telegramma errato

Valore di segnalazione: Numero di componente: %1, causa dell'errore: %2

Oggetto azion.: Tutti gli oggetti

Effetto: OFF2

Tacitazione: IMMEDIATAMENTE

Causa: La comunicazione DRIVE-CLiQ tra la Controller Extension interessata 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:
Errore CRC e telegramma ricevuto troppo in anticipo.
xx = 01 hex:
Errore CRC.
xx = 12 hex:
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:
Il telegramma è più corto di quanto indicato nel byte di lunghezza o nella lista di ricezione.
xx = 13 hex:
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:
Il telegramma è più lungo di quanto indicato nel byte di lunghezza o nella lista di ricezione.
xx = 14 hex:
La lunghezza del telegramma ricevuto non corrisponde alla lista di ricezione ed è troppo in anticipo.
xx = 04 hex:
La lunghezza del telegramma ricevuto non corrisponde alla lista di ricezione.
xx = 15 hex:
Il tipo di telegramma ricevuto non corrisponde alla lista di ricezione ed è troppo in anticipo.
xx = 05 hex:
Il tipo di telegramma ricevuto non corrisponde alla lista di ricezione.
xx = 16 hex:
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:
L'indirizzo della parte di potenza nel telegramma e nella lista di ricezione non corrisponde

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

xx = 19 hex:
Il bit di errore è impostato nel telegramma ricevuto e il telegramma è stato ricevuto troppo in anticipo.
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: p9915 (Errore di trasmissione DRIVE-CLiQ, soglia di disinserz. master)

F40885 CX32 DRIVE-CLiQ (CU): Trasmissione dati ciclica disturbata

Valore di segnalazione: Numero di componente: %1, causa dell'errore: %2

Oggetto azion.: Tutti gli oggetti

Effetto: OFF2

Tacitazione: IMMEDIATAMENTE

Causa: La comunicazione DRIVE-CLiQ tra la Controller Extension interessata 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:
Il bit di funzionalità vitale non è impostato nel telegramma ricevuto e il telegramma è stato ricevuto troppo in anticipo.
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.
xx = 62 hex:
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)

F40886 CX32 DRIVE-CLiQ (CU): Errore nell'invio dei dati DRIVE-CLiQ

Valore di segnalazione: Numero di componente: %1, causa dell'errore: %2

Oggetto azion.: Tutti gli oggetti

Effetto: OFF2

Tacitazione: IMMEDIATAMENTE

Causa: La comunicazione DRIVE-CLiQ tra la Controller Extension interessata 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.

F40887 CX32 DRIVE-CLiQ (CU): Componente guasto

Valore di segnalazione: Numero di componente: %1, causa dell'errore: %2

Oggetto azion.: Tutti gli oggetti

Effetto: OFF2

Tacitazione: IMMEDIATAMENTE

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

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.
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.

F40895 CX32 DRIVE-CLiQ (CU): Trasmissione dati ciclica disturbata

Valore di segnalazione: Numero di componente: %1, causa dell'errore: %2

Oggetto azion.: Tutti gli oggetti

Effetto: OFF2

Tacitazione: IMMEDIATAMENTE

Causa: La comunicazione DRIVE-CLiQ tra la Controller Extension interessata 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)

F49150 Impianto di raffreddamento: Comparsa anomalia

Valore di segnalazione: -

Oggetto azion.: B_INF, VECTOR_G130/G150

Effetto: OFF2

Tacitazione: IMMEDIATAMENTE

Causa: L'impianto di raffreddamento segnala un'anomalia generale.

Rimedi: - Controllare il cablaggio tra l'impianto di raffreddamento e il morsetto di ingresso (Terminal Module).
- Controllare l'apparecchio di comando esterno per l'impianto di raffreddamento.
Vedi anche: p0266 (Impianto di raffreddamento, risposte conferma, sorgente segnale)

F49151 Impianto di raffreddamento: Conduttività oltre la soglia di anomalia

Valore di segnalazione: -

Oggetto azion.: B_INF, VECTOR_G130/G150

Effetto: OFF2

Tacitazione: IMMEDIATAMENTE

Causa: La conduttività del liquido di raffreddamento ha superato la soglia di anomalia impostata (p0269[2]).
Vedi anche: p0261 (Impianto di raffreddamento, tempo di avviamento 2), p0262 (Impianto di raffreddamento, anomalia conduttività, tempo ritardo), p0266 (Impianto di raffreddamento, risposte conferma, sorgente segnale)

Rimedi: Controllare l'apparecchio per la deionizzazione del liquido di raffreddamento.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

F49152 Impianto di raffreddamento: Nessuna conferma comando ON

Valore di segnalazione: -

Oggetto azion.: B_INF, VECTOR_G130/G150

Effetto: OFF2

Tacitazione: IMMEDIATAMENTE

Causa: Manca la risposta di conferma di un comando ON dell'impianto di raffreddamento.
- Dopo il comando ON non è pervenuta la risposta di conferma entro il tempo di avviamento impostato (p0260).
- Non c'è stata risposta di conferma durante il funzionamento.

Vedi anche: p0260 (Impianto di raffreddamento, tempo di avviamento 1), r0267 (Impianto di raffreddamento, parola di stato)

Rimedi:
- Controllare il cablaggio tra l'impianto di raffreddamento e il morsetto di ingresso (Terminal Module).
- Controllare l'apparecchio di comando esterno per l'impianto di raffreddamento.

F49153 Impianto di raffreddamento: Flusso liquido insufficiente

Valore di segnalazione: -

Oggetto azion.: B_INF, VECTOR_G130/G150

Effetto: OFF2

Tacitazione: IMMEDIATAMENTE

Causa: L'impianto di raffreddamento del convertitore segnala un flusso di liquido di raffreddamento insufficiente.
- Dopo il comando ON non è pervenuta la risposta di conferma entro il tempo di avviamento impostato (p0260).
- Durante il funzionamento la risposta di conferma non è pervenuta entro il tempo ammesso (p0263).

Vedi anche: p0260 (Impianto di raffreddamento, tempo di avviamento 1), p0263 (Impianto raffreddamento, anomalia portata liquido, tempo ritardo), r0267 (Impianto di raffreddamento, parola di stato)

Rimedi:
- Controllare il cablaggio tra l'impianto di raffreddamento e il morsetto di ingresso (Terminal Module).
- Controllare l'apparecchio di comando esterno per l'impianto di raffreddamento.

F49154 (A) Impianto di raffreddamento: Perdita di liquido

Valore di segnalazione: -

Oggetto azion.: B_INF, VECTOR_G130/G150

Effetto: OFF2

Tacitazione: IMMEDIATAMENTE

Causa: La sorveglianza delle perdite di liquido è intervenuta.
Attenzione:
Se questa anomalia viene riparametrizzata in avviso, occorre attivare altre sorveglianze per far sì che l'azionamento venga disinserito in caso di perdite del liquido di raffreddamento.
Vedi anche: r0267 (Impianto di raffreddamento, parola di stato)

Rimedi:
- Controllare che il sistema di raffreddamento non presenti perdite nel circuito di raffreddamento.
- Controllare il cablaggio del morsetto di ingresso (Terminal Module) per la sorveglianza delle perdite di liquido.

Reazione a A: NESSUNA

Tacitazione per A: NESSUNA

F49155 Impianto di raffreddamento: Versione firmware Power Stack Adapter obsoleta

Valore di segnalazione: -

Oggetto azion.: B_INF, VECTOR_G130/G150

Effetto: OFF2

Tacitazione: POWER ON

Causa: La versione del firmware nel Power Stack Adapter (PSA) è obsoleta e non supporta il raffreddamento a liquido.

Rimedi: Aggiornare il firmware. Verificare i dati della EEPROM.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

F49156 Impianto di raffreddamento: Temperatura liquido di raffreddamento oltre la soglia di anomalia

Valore di segnalazione: -

Oggetto azion.: B_INF, VECTOR_G130/G150

Effetto: OFF2

Tacitazione: IMMEDIATAMENTE

Causa: La temperatura di ingresso del liquido di raffreddamento ha superato la soglia di anomalia prestabilita.

Rimedi: Controllare il sistema di raffreddamento e le condizioni ambientali.

A49170 Impianto di raffreddamento: Avviso in corso

Valore di segnalazione: -

Oggetto azion.: B_INF, VECTOR_G130/G150

Effetto: NESSUNA

Tacitazione: NESSUNA

Causa: L'impianto di raffreddamento segnala un avviso generale.

Rimedi: - Controllare il cablaggio tra l'impianto di raffreddamento e il morsetto di ingresso (Terminal Module).
- Controllare l'apparecchio di comando esterno per l'impianto di raffreddamento.

A49171 Impianto di raffreddamento: Conduttività oltre la soglia di avviso

Valore di segnalazione: -

Oggetto azion.: B_INF

Effetto: NESSUNA

Tacitazione: NESSUNA

Causa: La conduttività del liquido di raffreddamento ha superato la soglia di avviso impostata (p0269[1]).
Non è possibile impostare la soglia ad un livello superiore rispetto alla soglia di anomalia specificata nella descrizione apparecchio.

Rimedi: Controllare l'apparecchio per la deionizzazione del liquido di raffreddamento.

A49171 Impianto di raffreddamento: Conduttività oltre la soglia di avviso

Valore di segnalazione: -

Oggetto azion.: VECTOR_G130/G150

Effetto: NESSUNA

Tacitazione: NESSUNA

Causa: La sorveglianza della conducibilità del liquido di raffreddamento è impostata (r0267.7, da p0266[7]).
Vedi anche: p0261 (Impianto di raffreddamento, tempo di avviamento 2), p0262 (Impianto di raffreddamento, anomalia conduttività, tempo ritardo), p0266 (Impianto di raffreddamento, risposte conferma, sorgente segnale), r0267 (Impianto di raffreddamento, parola di stato)

Rimedi: Controllare l'apparecchio per la deionizzazione del liquido di raffreddamento.

A49172 Impianto di raffreddamento: Valore attuale conduttività non valido

Valore di segnalazione: -

Oggetto azion.: B_INF, VECTOR_G130/G150

Effetto: NESSUNA

Tacitazione: NESSUNA

Causa: Nella sorveglianza della conduttività del liquido di raffreddamento è stato rilevato un errore di cablaggio o un guasto del sensore.

Rimedi: - Controllare il cablaggio tra l'impianto di raffreddamento e il Power Stack Adapter (PSA).
- Controllare il funzionamento del sensore per la misura della conduttività.

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

A49173 Impianto di raffreddamento: Temperatura liquido di raffreddamento oltre la soglia di avviso

Valore di segnalazione: -

Oggetto azion.: B_INF, VECTOR_G130/G150

Effetto: NESSUNA

Tacitazione: NESSUNA

Causa: La temperatura di ingresso del liquido di raffreddamento ha superato la soglia di avviso impostata.

Rimedi: Controllare il sistema di raffreddamento e le condizioni ambientali.

F49200 Segnale cumulativo anomalia eccitatrice

Valore di segnalazione: %1

Oggetto azion.: VECTOR_G130/G150

Effetto: OFF2

Tacitazione: IMMEDIATAMENTE

Causa: Il controllo sequenziale dell'eccitatrice segnala un'anomalia.
Valore di anomalia (r0949, interpretazione esadecimale):
Bit 0:
Nello stato disinserito o al momento della disinserzione dell'eccitatrice, il messaggio "Conferma eccitatrice pronta all'inserzione" non è stato ricevuto entro il tempo di sorveglianza.
Bit 1:
Dopo un comando ON il messaggio "Conferma tensione applicata su LT" non è stato ricevuto entro il tempo di sorveglianza.
Bit 2:
Dopo un'abilitazione impulsi il messaggio "Conferma eccitatrice funzionante" non è stato ricevuto entro il tempo di sorveglianza.
Bit 3:
È presente il messaggio "Segnale cumulativo anomalia eccitatrice"

Rimedi: - Controllare l'eccitatrice.
- Verificare comandi, risposte di conferma e interconnessioni BICO.

A49201 (F) Segnale cumulativo avviso eccitatrice

Valore di segnalazione: -

Oggetto azion.: VECTOR_G130/G150

Effetto: NESSUNA

Tacitazione: NESSUNA

Causa: È presente il messaggio "Segnale cumulativo avviso eccitatrice"

Rimedi: Controllare l'eccitatrice.

Reazione a F: NESSUNO

Tacitazione per F: IMMEDIATAMENTE

A50001 (F) COMM BOARD: Avviso 1

Valore di segnalazione: %1

Oggetto azion.: B_INF, VECTOR_G130/G150

Effetto: NESSUNA

Tacitazione: NESSUNA

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Causa: CBE20: Un controllore PROFINET tenta di stabilire un collegamento con un telegramma di configurazione errato. È stata attivata la funzione "Shared Device" (p8829 = 2).
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: p8829 (Numero Remote Controller CBE20), p9601 (SI Abilitazione funzioni integrate nell'azionam. (Control Unit))

Rimedi: CBE20: Controllare la progettazione del controllore PROFINET e l'impostazione di p8829 e p9601.3.

Reazione a F: Infeed: NESSUNO (OFF1, OFF2)
Vector: NESSUNO (OFF1, OFF2, OFF3)

Tacitazione per F: IMMEDIATAMENTE

A50002 (F) COMM BOARD: Avviso 2

Valore di segnalazione: %1

Oggetto azion.: B_INF, VECTOR_G130/G150

Effetto: NESSUNA

Tacitazione: NESSUNA

Causa: Per CBE20 SINAMICS Link:
Un determinato invio di parola telegramma viene utilizzato due volte.
Valore di avviso (r2124, interpretazione decimale):
Parola telegramma utilizzata due volte.
Vedi anche: p8871 (SINAMICS Link parola telegramma PZD invio)

Rimedi: Per CBE20 SINAMICS Link:
Correggere la parametrizzazione.
Vedi anche: p8871 (SINAMICS Link parola telegramma PZD invio)

Reazione a F: Infeed: NESSUNO (OFF1, OFF2)
Vector: NESSUNO (OFF1, OFF2, OFF3)

Tacitazione per F: IMMEDIATAMENTE

A50003 (F) COMM BOARD: Avviso 3

Valore di segnalazione: Info 1: %1, Info 2: %2

Oggetto azion.: B_INF, VECTOR_G130/G150

Effetto: NESSUNA

Tacitazione: NESSUNA

Causa: Per CBE20 SINAMICS Link:
Una determinata ricezione di parola telegramma viene utilizzata due volte.
Valore di avviso (r2124, interpretazione esadecimale):
yyyyxxxx hex: yyyy = Info 1, xxxx = Info 2
Info 1 (interpretazione decimale) = indirizzo dell'emettitore
Info 2 (interpretazione decimale) = ricezione della parola telegramma
Vedi anche: p8870 (SINAMICS Link parola telegramma PZD ricezione), p8872 (SINAMICS Link indirizzo PZD ricezione)

Rimedi: Per CBE20 SINAMICS Link:
Correggere la parametrizzazione.

Reazione a F: Infeed: NESSUNO (OFF1, OFF2)
Vector: NESSUNO (OFF1, OFF2, OFF3)

Tacitazione per F: IMMEDIATAMENTE

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

A50004 (F) COMM BOARD: Avviso 4

Valore di segnalazione: Info 1: %1, Info 2: %2

Oggetto azion.: B_INF, VECTOR_G130/G150

Effetto: NESSUNA

Tacitazione: NESSUNA

Causa: Per CBE20 SINAMICS Link:
Ricezione della parola telegramma e indirizzo dell'emettitore incoerenti. Entrambi i valori devono essere uguali a zero o diversi da zero.
Valore di avviso (r2124, interpretazione esadecimale):
yyyyxxxx hex: yyyy = Info 1, xxxx = Info 2
Info 1 (interpretazione decimale) = numero dell'oggetto azionamento di p8870, p8872
Info 2 (interpretazione decimale) = indice di p8870, p8872
Vedi anche: p8870 (SINAMICS Link parola telegramma PZD ricezione), p8872 (SINAMICS Link indirizzo PZD ricezione)

Rimedi: Per CBE20 SINAMICS Link:
Correggere la parametrizzazione.

Reazione a F: Infeed: NESSUNO (OFF1, OFF2)
Vector: NESSUNO (OFF1, OFF2, OFF3)

Tacitazione per F: IMMEDIATAMENTE

A50005 (F) COMM BOARD: Avviso 5

Valore di segnalazione: %1

Oggetto azion.: B_INF, VECTOR_G130/G150

Effetto: NESSUNA

Tacitazione: NESSUNA

Causa: Per CBE20 SINAMICS Link:
Impossibile trovare l'emettitore su SINAMICS Link.
Valore di avviso (r2124, interpretazione decimale):
Indirizzo dell'emettitore non trovato.
Vedi anche: p8872 (SINAMICS Link indirizzo PZD ricezione)

Rimedi: Per CBE20 SINAMICS Link:
Controllare il collegamento con l'emettitore.

Reazione a F: Infeed: NESSUNO (OFF1, OFF2)
Vector: NESSUNO (OFF1, OFF2, OFF3)

Tacitazione per F: IMMEDIATAMENTE

A50006 (F) COMM BOARD: Avviso 6

Valore di segnalazione: Info 1: %1, Info 2: %2

Oggetto azion.: B_INF, VECTOR_G130/G150

Effetto: NESSUNA

Tacitazione: NESSUNA

Causa: Per CBE20 SINAMICS Link:
È parametrizzato che devono essere ricevuti i propri dati inviati. Questo non è consentito.
Valore di avviso (r2124, interpretazione esadecimale):
yyyyxxxx hex: yyyy = Info 1, xxxx = Info 2
Info 1 (interpretazione decimale) = numero dell'oggetto azionamento di p8872
Info 2 (interpretazione decimale) = indice di p8872
Vedi anche: p8836 (Indirizzo SINAMICS Link), p8872 (SINAMICS Link indirizzo PZD ricezione)

Rimedi: Per CBE20 SINAMICS Link:
Correggere la parametrizzazione. Tutti i parametri p8872[indice] devono essere diversi da p8836.

Reazione a F: Infeed: NESSUNO (OFF1, OFF2)
Vector: NESSUNO (OFF1, OFF2, OFF3)

Tacitazione per F: IMMEDIATAMENTE

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

A50020 (F)	**COMM BOARD: Avviso 20**
Valore di segnalazione:	-
Oggetto azion.:	Tutti gli oggetti
Effetto:	NESSUNA
Tacitazione:	NESSUNA
Causa:	CBE20: È stata attivata la funzione PROFINET "Shared Device" (p8829 = 2). È tuttavia presente solo il collegamento con un controllore PROFINET. Vedi anche: p8829 (Numero Remote Controller CBE20)
Rimedi:	CBE20: Controllare la progettazione del controllore PROFINET e l'impostazione di p8829.
Reazione a F:	Infeed: NESSUNO (OFF1, OFF2) Vector: NESSUNO (OFF1, OFF2, OFF3)
Tacitazione per F:	IMMEDIATAMENTE

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Appendice A

Sommario

A.1 Tabella ASCII (estratto) A-1598

© Siemens AG 2011 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 2011 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...	Alarm	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	Asynchronmotor (ted.)	Motore asincrono
B		
BB	Betriebsbedingung (ted.)	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 2011 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
DSC	Dynamic Servo Control	Dynamic Servo Control
DTC	Digital Time Clock	Temporizzatore

© Siemens AG 2011 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 Device	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
EMK	Elektromagnetische Kraft (ted.)	Forza elettromagnetica
EMV	Elektromagnetische Verträglichkeit (ted.)	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 2011 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
HLG	Hochlaufgeber (ted.)	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 2011 All Rights Reserved

Abbreviazione	Derivazione dell'abbreviazione	Significato
L		
L	-	Simbolo dell'induttanza
LED	Light Emitting Diode	Diodo luminoso.
LIN	Linear motor	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 NO (normalmente aperto)
NSR	Netzstromrichter (ted.)	Convertitore di rete
NVRAM	Non-Volatile Random Access Memory	Memoria di lettura e scrittura non volatile

© Siemens AG 2011 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	Motori sincroni ad eccitazione permanente	Motori sincroni 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 2011 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 (ed.)	Camma software sicura
SOS	Safe Operating Stop	Arresto operativo sicuro

© Siemens AG 2011 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
SPS	Speicherprogrammierbare Steuerung (ted.)	Controllore 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	-	Tempo di anticipo
U		
UL	Underwriters Laboratories Inc.	Underwriters Laboratories Inc.
UPS	Uninterruptible Power Supply	Alimentazione di corrente esente da interruzioni, gruppo di continuità
USV	Unterbrechungsfreie Stromversorgung (ted.)	Alimentazione di corrente esente da interruzioni, 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

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Abbreviazione	Derivazione dell'abbreviazione	Significato
W		
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		
ZK	Zwischenkreis (ted.)	Circuito intermedio
ZM	Zero Mark	Tacca di zero
ZSW	Zustandswort (ted.)	Parola di stato

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Bibliografia

C

Documentazione per SINAMICS

Cataloghi

/D 11.1/ **SINAMICS G110/SINAMICS G120 Convertitori standard**
SINAMICS G110D Convertitori decentrati

N. di ordinazione: E86060-K5511-A111-A6 Edizione: 2009

/D 11/ **SINAMICS G130 Convertitori da incasso**
SINAMICS G150 Convertitori in armadio

N. di ordinazione: E86060-K5511-A101-A5 Edizione: 2011

/PM 21/ **SIMOTION, SINAMICS S120 e motori per macchine di produzione**

N. di ordinazione: E86060-K4921-A101-A2 Edizione: 2011

/D 21.3/ **SINAMICS S120 Apparecchi da incasso in forma costruttiva Chassis e Cabinet Modules**
SINAMICS S150 Convertitori in armadio

N. di ordinazione: E86060-K5521-A131-A2 Edizione: 2009

Altri cataloghi

/ST 70/ **SIMATIC Prodotti per Totally Integrated Automation**
Documentazione per l'ordinazione

N. di ordinazione: E86060-K4670-A101-B2 Edizione: 2009

/NC 61/ **SINUMERIK & SINAMICS,**
equipaggiamenti per macchine utensili
Documentazione per l'ordinazione

N. di ordinazione: E86060-K4461-A101-A3 Edizione: 2010

Cataloghi interattivi

/CA 01/ **Prodotti per la tecnica di automazione e di azionamento**
DVD

N. di ordinazione: E86060-D4001-A500-C9 Edizione: 10/2010

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

/Mall/ **Industry Mall,**
Sistema di cataloghi e di ordinazione per la tecnica di automazione e di azionamento

www.siemens.com/industrymall

Documentazione elettronica

/CD2/ **SINAMICS DOCONCD**
Il sistema SINAMICS

N. di ordinazione: 6SL3097-4CA00-0YG0 Edizione: 11/2009

Documentazione per l'utente

/BA1/ **SINAMICS G150**
Istruzioni operative

N. di ordinazione: su richiesta Edizione: 01/2011

/BA2/ **SINAMICS G130**
Istruzioni operative

N. di ordinazione: su richiesta Edizione: 01/2011

/BA3/ **SINAMICS S150**
Istruzioni operative

N. di ordinazione: su richiesta Edizione: 01/2011

/GH1/ **SINAMICS S120**
Manuale del prodotto Control Units e componenti di sistema integrativi

N. di ordinazione: 6SL3097-4AH00-0?P1 Edizione: 01/2011

/GH2/ **SINAMICS S120**
Manuale del prodotto Parti di potenza Booksize

N. di ordinazione: 6SL3097-4AC00-0?P3 Edizione: 01/2011

/GH3/ **SINAMICS S120**
Manuale del prodotto Parti di potenza Chassis

N. di ordinazione: 6SL3097-4AE00-0?P1 Edizione: 11/2010

/GH5/ **SINAMICS S120**
Manuale del prodotto Cabinet Modules

N. di ordinazione: su richiesta Edizione: 01/2011

/GH6/ **SINAMICS S120**
Manuale del prodotto AC Drive

N. di ordinazione: 6SL3097-4AL00-0?P1 Edizione: 01/2011

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

/GH7/ **SINAMICS S120**
Manuale del prodotto Parti di potenza Chassis Liquid Cooled
N. di ordinazione: 6SL3097-4AM00-0?P1 Edizione: 11/2010

/GS1/ **SINAMICS S120**
Getting Started
N. di ordinazione: 6SL3097-4AG00-0?P0 Edizione: 11/2009

/IH1/ **SINAMICS S120**
Manuale per la messa in servizio
N. di ordinazione: 6SL3097-4AF00-0?P1 Edizione: 01/2011

/IH2/ **SINAMICS S120**
Manuale per la messa in servizio CANopen
N. di ordinazione: 6SL3097-4AA00-0?P0 Edizione: 11/2009

/FH1/ **SINAMICS S120**
Manuale di guida alle funzioni, Funzioni di azionamento
N. di ordinazione: 6SL3097-4AB00-0?P1 Edizione: 01/2011

/FHS/ **SINAMICS S120**
Manuale di guida alle funzioni, Safety Integrated
N. di ordinazione: 6SL3097-4AR00-0?P2 Edizione: 01/2011

/FH4/ **SINAMICS / SIMOTION**
Manuale di guida alle funzioni, Blocchi standard DCC
N. di ordinazione: 6SL3097-4AQ00-0?P0 Edizione: 01/2011

/PB1/ **SINAMICS / SIMOTION**
Manuale di programmazione e d'uso, Descrizione dell'editor DCC
N. di ordinazione: 6SL3097-4AN00-0?P0 Edizione: 01/2011

/LH1/ **SINAMICS S120/S150**
Manuale delle liste
N. di ordinazione: 6SL3097-4AP00-0?P2 Edizione: 01/2011

/MA1/ **SINAMICS / SINUMERIK**
Linee guida per la progettazione di macchinari
N. di ordinazione: 6FC5397-6CP10-0?A1 Edizione: 10/2009

/SH1/ **SINAMICS S120 e SIMODRIVE 611**
Linee guida per l'integrazione dei quadri elettrici
N. di ordinazione: 6SL3097-0AT00-0?P1 Edizione: 10/2009

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

/PFK7S/ **SINAMICS Motori sincroni 1FK7**
Manuale di progettazione
N. di ordinazione: 6SN1197-0AD16-0?P1 Edizione: 12/2006

/PFT6S/ **SINAMICS Motori sincroni 1FT6**
Manuale di progettazione
N. di ordinazione: 6SN1197-0AD12-0?P0 Edizione: 12/2004

/PFT7S/ **SINAMICS Motori sincroni 1FT7**
Manuale di progettazione
N. di ordinazione: 6SN1197-0AD13-0?P4 Edizione: 03/2010

/APH4S/ **SINAMICS Motori asincroni 1PH4**
Manuale di progettazione
N. di ordinazione: 6SN1197-0AD64-0?P1 Edizione: 08/2008

/APH7P/ **SINAMICS Motori asincroni 1PH7 (PM)**
Manuale di progettazione, Macchine di produzione
N. di ordinazione: 6SN1197-0AC71-0?P0 Edizione: 05/2007

/APH7W/ **SINAMICS Motori asincroni 1PH7 (WZM)**
Manuale di progettazione, Macchine utensili
N. di ordinazione: 6SN1197-0AD72-0?P0 Edizione: 04/2009

/PPMS/ **SINAMICS Motori ad albero cavo 1PM4/1PM6**
Manuale di progettazione
N. di ordinazione: 6SN1197-0AD23-0?P0 Edizione: 04/2008

/PKTS/ **SINAMICS Motori torque completi 1FW3**
Manuale di progettazione
N. di ordinazione: 6SN1197-0AD70-0?P4 Edizione: 08/2009

/PMH2/ **SINAMICS Sistema di misura ad albero cavo SIMAG H2**
Manuale di progettazione
N. di ordinazione: 6SN1197-0AB31-0?P7 Edizione: 02/2008

/PH8S/ **SINAMICS Motori sincroni/asincroni 1PH8**
Manuale di progettazione
N. di ordinazione: 6SN1197-0AD74-0?P1 Edizione: 04/2010

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Documentazione per PROFIBUS

/P1/ **PROFIBUS-DP/DPV1 IEC 61158**
Nozioni di base, consigli e suggerimenti per l'utente
Hüthig; Manfred Popp, 2ª edizione

ISBN 3-7785-2781-9

/P2/ **PROFIBUS-DP, Nozioni per un rapido apprendimento**
PROFIBUS Nutzerorganisation e. V. (Organizzazione utenti PROFIBUS); Manfred Popp

N. di ordinazione 4.071

/P3/ **Decentralizzare con PROFIBUS-DP**
Installazione, progettazione ed impiego di PROFIBUS-DP con SIMATIC S7
SIEMENS; Publicis MCD Verlag; Josef Weigmann, Gerhard Kilian

N. di ordinazione: A19100-L531-B714
ISBN 3-89578-074-X

/P4/ **Manuale per reti PROFIBUS, SIEMENS**

N. di ordinazione: 6GK1970-5CA20-0AA0

/P5/ **PROFIBUS and PROFINET, PROFIdrive Profile Drive Technology**
PROFIBUS Nutzerorganisation e. V
Haid-und-Neu-Straße 7, D-76131 Karlsruhe
http://www.profibus.com

N. di ordinazione: 3.172 Versione 4.0, agosto 2005

/IKPI/ **Comunicazione industriale per Automation and Drives**
Catalogo

N. di ordinazione: E86060-K6710-A101-B4 Edizione: 2005

/PDP/ **Direttiva di installazione PROFIBUS**
Installation Guideline for PROFIBUS-FMS/DP
Installation and wiring recommendation for RS 485 Transmission

N. di ordinazione 2.111 (tedesco)
2.112 (inglese) versione 1.0

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Documentazione per la tecnica di sicurezza

Nota

Informazioni sulla documentazione tecnica per l'argomento "Safety Integrated" sono disponibili in Internet al seguente indirizzo:

http://www.siemens.de/safety

Di seguito sono riportati alcuni esempi di documentazione relativa alla tecnica di sicurezza.

/LV1/ **Tecnica di manovra in bassa tensione SIRIUS-SENTRON-SIVACON**
Catalogo
N. di ordinazione: E86060-K1002-A101-A5 Edizione: 2006

/MRL/ **Direttiva 2006/42/CE del Parlamento Europeo e del Consiglio**
Direttiva sulle macchine
Bundesanzeiger-Verlags GmbH Edizione: 2006

/SISH/ **Safety Integrated**
Manuale di sistema
N. di ordinazione: 6ZB5000-0AA01-0BA1 5ª edizione

Manuale di sistema Supplemento alla 5ª edizione
N. di ordinazione: 6ZB5000-0AB01-0BA0

/SICD/ **Safety Integrated**
CD-ROM
N. di ordinazione: E20001-F500-P210 Edizione: 04/2008

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Indice

D

Numeri

1020
Spiegazione dei simboli (parte 1), 2-952
1021
Spiegazione dei simboli (parte 2), 2-953
1022
Spiegazione dei simboli (parte 3), 2-954
1030
Uso della tecnica BICO, 2-955
1510
Morsetti di ingresso/uscita CU320-2, 2-957
1520
PROFIdrive, 2-958
1530
Parole di comando/stato interne, set di dati, 2-959
1550
Canale del valore di riferimento, 2-960
1680
Regolazione vettoriale Valutazioni encoder (posizione, velocità, temperatura), 2-961
1690
Regolazione vettoriale Controllo V/f, 2-962
1700
Regolazione vettoriale, regolazione del numero di giri e formazione dei limiti di coppia, 2-963
1710
Regolazione vettoriale, regolazione della corrente, 2-964
1750
Sorveglianze, anomalie, avvisi, 2-965
1773
Basic Infeed, 2-966
1790
Terminal Board 30 (TB30), 2-967
1840
Terminal Module 31 (TM31), 2-968
1850
Terminal Module 54F (TM54F), 2-969
2120
CU320-2 Ingressi digitali con separazione del potenziale (DI 0 … DI 3, DI 16, DI 17), 2-971
2121
CU320-2 Ingressi digitali con separazione del potenziale (DI 4 … DI 7, DI 20, DI 21), 2-972
2130
CU320-2 Ingressi e uscite digitali bidirezionali (DI/DO 8 … DI/DO 9), 2-973
2131
CU320-2 Ingressi e uscite digitali bidirezionali (DI/DO 10 … DI/DO 11), 2-974
2132
CU320-2 Ingressi e uscite digitali bidirezionali (DI/DO 12 … DI/DO 13), 2-975
2133
CU320-2 Ingressi e uscite digitali bidirezionali (DI/DO 14 … DI/DO 15), 2-976
2211
CU_LINK Trasmissione dati, 2-978
2410
PROFIBUS (PB) / PROFINET (PN), indirizzi e diagnostica, 2-981
2420
Telegrammi standard e dati di processo, 2-982
2422
Telegrammi specifici del costruttore e dati di processo 1, 2-983
2423
Telegrammi specifici del costruttore e dati di processo 2, 2-984
Telegrammi specifici del costruttore/liberi e dati di processo, 2-985
2425
STW1_BM Parola di comando settore Metallo Interconnessione, 2-986

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

2426
STW2_BM Parola di comando settore Metallo Interconnessione, 2-987
2427
E_STW1_BM Parola di comando alimentazione settore Metallo Interconnessione, 2-988
2428
ZSW1_BM Parola di stato settore Metallo Interconnessione, 2-989
2429
ZSW2_BM Parola di stato settore Metallo Interconnessione, 2-990
2430
E_ZSW1_BM Parola di stato alimentazione settore Metallo Interconnessione, 2-991
2439
Segnali di ricezione PZD Interconnessione specifica per profilo, 2-992
2440
Segnali di ricezione PZD Interconnessione specifica del costruttore, 2-993
2441
Interconnessione parola di comando STW1 (p2038 = 2), 2-994
2442
Interconnessione parola di comando STW1 (p2038 = 0), 2-995
2444
Interconnessione parola di comando STW2 (p2038 = 0), 2-996
2447
Parola di comando E_STW1 Infeed Interconnessione, 2-997
2449
Segnali di trasmissione PZD Interconnessione specifica per profilo, 2-998
2450
Segnali di trasmissione PZD Interconnessione specifica del costruttore, 2-999
2451
Interconnessione parola di stato ZSW1 (p2038 = 2), 2-1000
2452
Interconnessione parola di stato ZSW1 (p2038 = 0), 2-1001
2454
Parola di stato ZSW2 Interconnessione (p2038 = 0), 2-1002
2457
E_ZSW1 Parola di stato Infeed Interconnessione, 2-1003
2468
IF1 Telegramma di ricezione Interconnessione libera via BICO (p0922 = 999), 2-1004
2470
IF1 Telegramma di invio Interconnessione libera via BICO (p0922 = 999), 2-1005
2472
IF1 Interconnessione libera parole di stato, 2-1006
2481
IF1 Telegramma di ricezione Interconnessione libera via BICO (p0922 = 999), 2-1007
2483
IF1 Telegramma di invio Interconnessione libera via BICO (p0922 = 999), 2-1008
2485
IF2 Telegramma di ricezione Interconnessione libera via BICO (p0922 = 999), 2-1009
2487
IF2 Telegramma di invio Interconnessione libera via BICO (p0922 = 999), 2-1010
2489
IF2 Interconnessione libera parole di stato, 2-1011
2491
IF2 Telegramma di ricezione Interconnessione libera, 2-1012
2493
IF2 Telegramma di invio Interconnessione libera, 2-1013
2495
CU_STW1 Parola di comando 1 Interconnessione Control Unit, 2-1014
2496
CU_ZSW1 Parola di stato 1 Interconnessione Control Unit, 2-1015
2497
Interconnessione A_DIGITAL, 2-1016
2498
Interconnessione E_DIGITAL, 2-1017
2501
Parola di comando, controllo sequenziale, 2-1019
2503
Parola di stato, controllo sequenziale, 2-1020
2505
Parola di comando canale del valore di riferimento, 2-1021

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

2520
Parola di comando regolatore di velocità, 2-1022
2522
Parola di stato regolatore di velocità, 2-1023
2526
Parola di stato regolazione, 2-1024
2530
Parola di stato regolazione di corrente, 2-1025
2534
Parola di stato sorveglianze 1, 2-1026
2536
Parola di stato sorveglianze 2, 2-1027
2537
Parola di stato sorveglianze 3, 2-1028
2546
Parola di comando anomalie/avvisi, 2-1029
2548
Parola di stato anomalie/avvisi 1 e 2, 2-1030
2610
Unità di controllo, 2-1032
2634
Abilitazioni mancanti, attivazione contattore di rete, combinazione logica, 2-1033
2701
Comando freni semplice (r0108.14 = 0), 2-1035
2704
Comando freni esteso, riconoscimento di fermo (r0108.14 = 1), 2-1036
2707
Comando freni esteso, apertura/chiusura del freno (r0108.14 = 1), 2-1037
2711
Comando freni esteso, uscite di segnale (r0108.14 = 1), 2-1038
2800
Basic Functions, gestore dei parametri, 2-1040
2802
Basic Functions, sorveglianze e anomalie/avvisi, 2-1041
2804
Basic Functions, parole di stato, 2-1042
2810
Basic Functions, STO (Safe Torque Off), SS1 (Safe Stop 1), 2-1043
2814
Basic Functions, SBC (Safe Brake Control), SBA (Safe Brake Adapter), 2-1044
2820
Extended Functions, SLS (Safely-Limited Speed), 2-1045
2825
Extended Functions, SS1, SS2, SOS, STOP B, C, D, F interno, 2-1046
2840
Extended Functions, Parola di comando e parola di stato, 2-1047
2846
Extended Functions, Gestore dei parametri, 2-1048
2847
Extended Functions, TM54F Gestore dei parametri, 2-1049
2848
Extended Functions, TM54F Configurazione, Test F-DI/F-DO, 2-1050
2850
Extended Functions, TM54F (F-DI 0 ... F-DI 4), 2-1051
2851
Extended Functions, TM54F (F-DI 5 ... F-DI 9), 2-1052
2853
Extended Functions, TM54F (F-DO 0 ... F-DO 3, DI 20 ... DI 23), 2-1053
2855
Extended Functions, TM54F Interfaccia di comando, 2-1054
2856
Extended Functions, TM54F Selezione di Safe State, 2-1055
2857
Extended Functions, assegnazione TM54F (F-DO 0 ... F-DO 3), 2-1056
2860
Extended Functions, SSM (Safe Speed Monitor), 2-1057
2861
Extended Functions, SDI (Safe Direction), 2-1058
3010
Valori di riferimento fissi del numero di giri, 2-1060
3020
Potenziometro motore, 2-1061

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

3030
Valore di riferimento principale/aggiuntivo, scala del valore di riferimento, JOG, 2-1062
3040
Limitazione di direzione e inversione di direzione, 2-1063
3050
Bande di arresto e limitazioni del numero di giri, 2-1064
3060
Generatore di rampa semplice, 2-1065
3070
Generatore di rampa esteso, 2-1066
3080
Selezione generatore di rampa, -parola di stato, -inseguimento, 2-1067
4704
Rilevamento del segnale grezzo, 2-1069
4715
Rilevamento valore attuale n. di giri e posizione dei poli dell'encoder motore ASM/SM (encoder 1), 2-1070
6030
Valore di riferimento del numero di giri, statica, 2-1072
6031
Simmetrizzazione di precomando modello di riferimento/accelerazione, 2-1073
6040
Regolatore di velocità con/senza encoder, 2-1074
6050
Adattamento Kp_n/Tn_n, 2-1075
6060
Valore di riferimento della coppia, 2-1076
6220
Regolatore Vdc_max e regolatore Vdc_min, 2-1077
6300
Caratteristica V/f e aumento di tensione, 2-1078
6310
Smorzamento risonanza e compensazione scorrimento, 2-1079
6320
Regolatore Vdc_max e regolatore Vdc_min, 2-1080
6490
Configurazione regolazione numero di giri, 2-1081
6491
Configurazione regolazione di flusso, 2-1082
6630
Limite coppia superiore/inferiore, 2-1083
6640
Limiti di corrente/potenza/coppia, 2-1084
6710
Filtro valore di riferimento di corrente, 2-1085
6714
Regolatore Iq e Id, 2-1086
6721
Valore di riferimento Id (PEM, p0300 = 2), 2-1087
6722
Caratteristica di deflussaggio del campo, valore rif. Id (ASM, p0300 = 1), 2-1088
6723
Regolatore di deflussaggio, regolatore del flusso (ASM, p0300 = 1), 2-1089
6724
Regolatore di deflussaggio (PEM, p0300 = 2), 2-1090
6730
Interfaccia con il Motor Module (ASM, p0300 = 1), 2-1091
6731
Interfaccia con il Motor Module (PEM, p0300 = 2), 2-1092
6799
Segnali di visualizzazione, 2-1093
7010
Caratteristica di attrito, 2-1095
7014
Cortocircuito esterno dell'indotto (EASC, p0300 = 2xx o 4xx), 2-1096
7016
Cortocircuito interno dell'indotto (IASC, p0300 = 2xx o 4xx), 2-1097
7017
Freno a corrente continua (p0300 = 1xx), 2-1098
7020
Sincronizzazione, 2-1099
7950
Valori fissi, selezione binaria (r0108.16 = 1 e p2216[D] = 2), 2-1101
7951
Valori fissi, selezione diretta (r0108.16 = 1 e p2216 = 1), 2-1102

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

7954
Potenziometro motore (r0108.16 = 1), 2-1103
7958
Regolazione (r0108.16 = 1), 2-1104
7960
Regolatore tensione circuito intermedio (r0108.16 = 1), 2-1105
8010
Segnalazioni del numero di giri 1, 2-1107
8011
Segnalazioni del numero di giri 2, 2-1108
8012
Segnalazioni relative alla coppia, motore bloccato/in stallo, 2-1109
8013
Sorveglianza del carico (r0108.17 = 1), 2-1110
8014
Sorveglianza termica parte di potenza, 2-1111
8016
Sorveglianza termica motore, 2-1112
8017
Modello motore termico I2t (PEM, p0300 = 2xx), 2-1113
8060
Buffer anomalie, 2-1115
8065
Buffer avvisi, 2-1116
8070
Parola di trigger per anomalie/avvisi (r2129), 2-1117
8075
Configurazione di anomalie e avvisi, 2-1118
8134
Prese di misura, 2-1119
8560
Set di dati di comando (Command Data Set, CDS), 2-1121
8565
Set di dati dell'azionamento (Drive Data Set, DDS), 2-1122
8570
Set di dati dell'encoder (Encoder Data Set, EDS), 2-1123
8575
Set di dati del motore (Motor Data Set, MDS), 2-1124
8580
Set di dati della parte di potenza (Power unit Data Set, PDS), 2-1125
8720
Parola di comando, controllo sequenziale, alimentatore, 2-1127
8726
Parola di stato, controllo sequenziale, alimentatore, 2-1128
8732
Unità di controllo, 2-1129
8734
Abilitazioni mancanti, comando del contattore di rete, 2-1130
8750
Interfaccia con la parte di potenza Basic Infeed (segnali di controllo, valori attuali), 2-1131
8760
Segnali e funzioni di sorveglianza (p3400 = 0), 2-1132
9100
TB30 Ingressi digitali con separazione del potenziale (DI 0 ... DI 3), 2-1134
9102
TB30 Uscite digitali con separazione del potenziale (DO 0 ... DO 3), 2-1135
9104
TB30 Ingressi analogici (AI 0 ... AI 1), 2-1136
9106
TB30 Uscite analogiche (AO 0 ... AO 1), 2-1137
9204
Telegramma di ricezione PDO Mapping libero (p8744 = 2), 2-1139
9206
Telegramma di ricezione Predefined Connection Set (p8744 = 1), 2-1140
9208
Telegramma di invio PDO Mapping libero (p8744 = 2), 2-1141
9210
Telegramma di invio Predefined Connection Set (p8744 = 1), 2-1142
9220
Parola di comando CANopen, 2-1143
9226
Parola di stato CANopen, 2-1144
9550
TM31 Ingressi digitali con separazione del potenziale (DI 0 ... DI 3), 2-1146

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

9552
TM31 Ingressi digitali con separazione del potenziale (DI 4 ... DI 7), 2-1147
9556
TM31 Uscite relè digitali con separazione del potenziale (DO 0 ... DO 1), 2-1148
9560
TM31 Ingressi e uscite digitali bidirezionali (DI/DO 8 ... DI/DO 9), 2-1149
9562
TM31 Ingressi e uscite digitali bidirezionali (DI/DO 10 ... DI/DO 11), 2-1150
9566
TM31 Ingresso analogico 0 (AI 0), 2-1151
9568
TM31 Ingresso analogico 1 (AI 1), 2-1152
9572
TM31 Uscite analogiche (AO 0 ... AO 1), 2-1153
9576
TM31 Analisi della temperatura KTY/PTC, 2-1154
9577
TM31 Sorveglianza dei sensori KTY/PTC, 2-1155
9880
VSM Ingressi analogici (AI 0 ... AI 3), 2-1157
9886
VSM Analisi della temperatura, 2-1158
9887
VSM Sorveglianza dei sensori KTY/PTC, 2-1159
9912
Interconnessione parola di comando BOP20, 2-1161

A

Abilitazioni mancanti
Azionamento, 2-1033
Basic Infeed, 2-1130
Anomalia
Causa, 3-1172
Differenza rispetto all'avviso, 3-1164
Generalità, 3-1164
Intervallo numerico, 3-1175
Lista di tutte le anomalie, 3-1175
Localizzazione dell'errore, 3-1171
Memorizzazione alla disinserzione, 3-1169
Nome, 3-1171
Numero, 3-1170
Oggetto di azionamento, 3-1171
Reazione all'anomalia, 3-1165, 3-1171
Rimedio, 3-1172
Spiegazioni sulla lista, 3-1170
Tacitazione, 3-1168, 3-1171
Valore messaggio, 3-1171
Visualizzazione, 3-1164
Attivazione contattore di rete, 2-1033, 2-1126
Attivo (parametro, C1(x), C2(x), U, T), 1-16
Avvertenze
Hotline, Prefazione-7
Informazioni di prodotto, Prefazione-5
Technical Support, Prefazione-7
Avvertenze tecniche di sicurezza (parametri), 1-25
Avviso
Causa, 3-1172
Differenza rispetto all'anomalia, 3-1164
Generalità, 3-1164
Intervallo numerico, 3-1175
Lista di tutti gli avvisi, 3-1175
Localizzazione dell'errore, 3-1171
Nome, 3-1171
Numero, 3-1170
Oggetto di azionamento, 3-1171
Rimedio, 3-1172
Spiegazioni sulla lista, 3-1170
Valore messaggio, 3-1171
Visualizzazione, 3-1164
Axxxx, 3-1170

B

Bande di arresto, 2-1059

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Basic Infeed, 2-1126
Abilitazioni mancanti, comando del contattore di rete, 2-1130
Interfaccia (segnali di controllo, valori attuali), 2-1131
Parola di comando, controllo sequenziale, 2-1127
Parola di stato, controllo sequenziale, 2-1128
Segnali e funzioni di sorveglianza, 2-1126, 2-1132
Sommario, 2-1126
Unità di controllo, 2-1129
Basic Operator Panel (BOP), 2-1160
BI, ingresso binettore, 1-14
Bibliografia, C-1609
Binector
Input (BI), 1-14
Output (BO), 1-14
BO, uscita binettore, 1-14
Buffer anomalie, 2-1114
Memorizzazione alla disinserzione, 3-1169
Struttura, 2-1115
Buffer avvisi, 2-1114
Buffer messaggi, 2-1114

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, 2-1059
Cancellazione di anomalie, 3-1171
Caratteristica di attrito, 2-1095
Cataloghi, C-1609
CDS, set di dati di comando (Command Data Set), 1-19, 2-1120, 2-1121
CI, ingresso connettore, 1-14
CO, uscita connettore, 1-14
CO/BO, uscita connettore/binettore, 1-14
Comando freni
Esteso, 2-1034
Semplice, 2-1034
Comando freni semplice/esteso, 2-1034
Communication Board CAN 10 (CBC10), 2-1138
Commutazione senso rotazione, 2-1059
Comunicazione
CANopen, 2-1138
Configurazione dei messaggi, 2-1114
Connector
Input (CI), 1-14
Output (CO), 1-14
Control Unit 320-2 (CU320-2)
Ingressi digitali, 2-970
Ingressi/uscite digitali, 2-970
Controllo sequenziale, 2-1031
Controllo V/f
Vector, 2-1078
Convertitore
Binettore-connettore, 2-1006, 2-1011
Connettore-binettore, 2-1004, 2-1007, 2-1009, 2-1012
CU_LINK, 2-977
Cxxxxx, 3-1170

D

Data Set, 1-19
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, 1-20
Dati di processo, 2-979
DDS, set di dati di azionamento (Drive Data Set), 1-19, 2-1120, 2-1122
Descrizione (parametri), 1-24
Destinatari, Prefazione-6
Diagnostica schemi logici
Buffer anomalie, 2-1115
Buffer avvisi, 2-1116
Configurazione di anomalie e avvisi, 2-1118
Parola di trigger per anomalie/avvisi (r2129), 2-1117
Prese di misura, 2-1119
Dipendenza (parametri), 1-25
DO, oggetto di azionamento, 1-14
DSC (Dynamic Servo Control), 2-1059

E

EDS, set di dati dell'encoder (Encoder Data Set), 1-19, 2-1120, 2-1123
ENCODER, 3-1167

F

Fasi di utilizzo, Prefazione-6
Freno di stazionamento, 2-1034
Freno di stazionamento motore, 2-1034
FRENODC, 3-1167
Funzionamento a impulsi, 2-1059, 2-1062
Funzione (parametri), 1-24
Funzioni tecnologiche, 2-1094

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Fxxxx, 3-1170

G

Generalità
- Anomalie e avvisi, 3-1164
- Parametri, 1-12
- Sugli schemi logici, 2-951

Generatore di rampa, 2-1059
Gruppo P (parametri), 1-20

H

Hotline, Prefazione-7

I

IASC, 3-1167
Impostazione di fabbrica, 1-23
Indice
- Bibliografia, C-1609
- Impostazioni di fabbrica, 1-24
- Indice delle abbreviazioni, B-1599
- Parametri, 1-13, 1-24
- Schemi logici, sommario, 2-944
- Tabella ASCII, A-1598

Indice delle abbreviazioni, B-1599
Indirizzo
- PROFIBUS, 2-981
- PROFINET, 2-981
- Technical Support, Prefazione-7

Informazioni di prodotto, Prefazione-5
Ingressi analogici
- Terminal Board 30 (TB30), 2-1133
- Terminal Module 31 (TM31), 2-1145

Ingressi digitali
- Control Unit 320-2 (CU320-2), 2-970
- Terminal Board 30 (TB30), 2-1133
- Terminal Module 31 (TM31), 2-1145

Ingressi/uscite digitali
- Control Unit 320-2 (CU320-2), 2-970
- Terminal Module 31 (TM31), 2-1145

Interconnessione libera parole di stato, 2-1006, 2-1011
Interconnessione libera tramite BICO, 2-979
Intervallo numerico
- Anomalie, 3-1175
- Avvisi, 3-1175
- Parametri, 1-26

L

Limitazione senso di rotazione, 2-1059
Lista
- Abbreviazioni, B-1599
- Anomalie e avvisi, 3-1175
- Bibliografie, C-1609
- Campi di parametri, 1-26
- Intervalli numerici dei messaggi, 3-1175
- Parametri per set di dati del motore, 1-938
- Parametri per set di dati dell'encoder, 1-936
- Parametri per set di dati della parte di potenza, 1-941
- Parametri per set di dati di azionamento, 1-929
- Parametri per set di dati di comando, 1-927
- Tabella ASCII, A-1598
- Tutti i parametri, 1-29

Lista esperti, 1-23
Livello di accesso (parametri), 1-18

M

MDS, set di dati del motore (Motor Data Set), 1-19, 2-1120, 2-1124
Modificabile (parametro, C1(x), C2(x), U, T), 1-16
Modulo funzionale, 1-14
Morsetti
- Control Unit 320-2 (CU320-2), 2-970
- Terminal Board 30 (TB30), 2-1133
- Terminal Module 31 (TM31), 2-1145

Morsetti d'ingresso
- Control Unit 320-2 (CU320-2), 2-970
- Terminal Board 30 (TB30), 2-1133
- Terminal Module 31 (TM31), 2-1145

Morsetti di uscita
- Control Unit 320-2 (CU320-2), 2-970
- Terminal Board 30 (TB30), 2-1133
- Terminal Module 31 (TM31), 2-1145

N

Nome
- Anomalia, 3-1171
- Avviso, 3-1171
- Parametri, 1-14

Non per il tipo di motore, 1-23
Normazione, 1-23
Numero
- Anomalia, 3-1170
- Avviso, 3-1170
- Parametri, 1-13

O

OFF1, 3-1165

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

OFF1_CON RITARDO, 3-1165
OFF2, 3-1166
OFF3, 3-1166
Oggetto, 1-14
Oggetto di azionamento, 1-14

P

Panoramiche degli schemi logici
- Basic Infeed, 2-966
- Canale del valore di riferimento, 2-960
- Morsetti di ingresso/uscita CU320-2, 2-957
- Parole di comando/stato interne, set di dati, 2-959
- PROFIdrive, 2-958
- Regolazione vettoriale Controllo V/f, 2-962
- Regolazione vettoriale Valutazioni encoder (posizione, velocità, temperatura), 2-961
- Regolazione vettoriale, regolazione del numero di giri e formazione dei limiti di coppia, 2-963
- Regolazione vettoriale, regolazione della corrente, 2-964
- Sorveglianze, anomalie, avvisi, 2-965
- Terminal Board 30 (TB30), 2-967
- Terminal Module 31 (TM31), 2-968
- Terminal Module 54F (TM54F), 2-969

Parametri
- Avvertenze tecniche di sicurezza, 1-25
- 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, 1-938
- Lista dei parametri per set di dati dell'encoder, 1-936
- Lista dei parametri per set di dati della parte di potenza, 1-941
- Lista dei parametri per set di dati di azionamento, 1-929
- Lista dei parametri per set di dati di comando, 1-927
- Lista di tutti i parametri, 1-29
- Lista esperti, 1-23
- Livello di accesso, 1-18
- 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, 1-20
- Valori, 1-24

Parametri di impostazione, 1-13
Parametri di supervisione, 1-13
Parametri successivi, 1-13
Parole di comando, 2-979
- Interne, 2-1018
- Telegrammi standard, 2-979

Parole di comando/stato interne, 2-1018
Parole di stato
- Interne, 2-1018
- Telegrammi standard, 2-979

Password per il livello di accesso 4, 1-18
PDS, set di dati della parte di potenza, 1-20
PDS, set di dati della parte di potenza (Power unit Data Set), 2-1120, 2-1125
Percorso dei segnali negli schemi logici, 2-952
Potenziometro motore, 2-1059, 2-1103
Prese di misura, 2-1114

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

PROFIdrive, 2-979
pxxxx, 1-13

R

Reazione in caso di anomalie, 3-1165
Regolatore di tecnologia (p0108.16 = 1), 2-1100
Regolatore PID (p0108.16 = 1), 2-1100
Regolazione
  Basic Infeed, 2-1126
  Regolatore PID, 2-1104
  Vector, 2-1071
Regolazione di velocità
  Vector, 2-1071
Regolazione vettoriale
  Adattamento Kp_n/Tn_n, 2-1075
  Caratteristica di deflussaggio del campo, val. riferimento Id, 2-1088
  Caratteristica V/f, 2-1078
  Configurazione regolazione numero di giri, 2-1081
  Filtro valore di riferimento di corrente, 2-1085
  Regolatore di velocità con/senza encoder, 2-1074
  Regolatore Iq e Id, 2-1086
  Regolatore Vdc_max e regolatore Vdc_min, 2-1080
  Regolazione di flusso, 2-1082
  Smorzamento risonanza e compensazione scorrimento, 2-1079
  Sommario, 2-1071
  Statica, 2-1072
  Valore di riferimento della coppia, 2-1076
  Valutazione encoder, 2-1068
rxxxx, 1-13

S

Safety Integrated
  Basic Functions, 2-1039
  Extended Functions, 2-1039
Schemi logici Basic Infeed
  Abilitazioni mancanti, comando del contattore di rete, 2-1130
  Interfaccia con la parte di potenza Basic Infeed (segnali di controllo, valori attuali), 2-1131
  Parola di comando, controllo sequenziale, alimentatore, 2-1127
  Parola di stato, controllo sequenziale, alimentatore, 2-1128
  Segnali e funzioni di sorveglianza (p3400 = 0), 2-1132
  Unità di controllo, 2-1129
Schemi logici Basic Operator Panel 20 (BOP20)
  Interconnessione BOP20 parola di comando, 2-1161
Schemi logici Canale del valore di riferimento
  Bande di arresto e limitazioni del numero di giri, 2-1064
  Generatore di rampa (esteso), 2-1066
  Generatore di rampa (semplice), 2-1065
  Limitazione di direzione e inversione di direzione, 2-1063
  Potenziometro motore, 2-1061
  Selezione generatore di rampa, -parola di stato -inseguimento, 2-1067
  Valore di riferimento principale/aggiuntivo, scala del valore di riferimento, JOG, 2-1062
  Valori di riferimento fissi del numero di giri, 2-1060
Schemi logici Comando freni
  Comando freni esteso, apertura/chiusura del freno (r0108.14 = 1), 2-1037
  Comando freni esteso, riconoscimento di fermo (r0108.14 = 1), 2-1036
  Comando freni esteso, uscite di segnale (r0108.14 = 1), 2-1038
  Comando freni semplice (r0108.14 = 0), 2-1035

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Schemi logici Communication Board CAN
Parola di comando CANopen, 2-1143
Parola di stato CANopen, 2-1144
Telegramma di invio PDO Mapping libero (p8744 = 2), 2-1141
Telegramma di invio Predefined Connection Set (p8744 = 1), 2-1142
Telegramma di ricezione PDO Mapping libero (p8744 = 2), 2-1139
Telegramma di ricezione Predefined Connection Set (p8744 = 1), 2-1140
Schemi logici Controllo sequenziale
Abilitazioni mancanti, attivazione contattore di rete, combinazione logica, 2-1033
Unità di controllo, 2-1032
Schemi logici CU_LINK
CU_LINK Trasmissione dati, 2-978
Schemi logici Funzioni tecnologiche
Caratteristica di attrito, 2-1095
Cortocircuito esterno dell'indotto (EASC, p0300 = 2xx o 4xx), 2-1096
Cortocircuito interno dell'indotto (IASC, p0300 = 2xx o 4xx), 2-1097
Freno a corrente continua (p0300 = 1xx), 2-1098
Sincronizzazione, 2-1099
Schemi logici Morsetti di ingresso/uscita CU320-2
Ingressi digitali con separazione del potenziale (DI 0 … DI 3, DI 16, DI 17), 2-971
Ingressi digitali con separazione del potenziale (DI 4 … DI 7, DI 20, DI21), 2-972
Ingressi e uscite digitali bidirezionali (DI/DO 10 ... DI/DO 11), 2-974
Ingressi e uscite digitali bidirezionali (DI/DO 12 ... DI/DO 13), 2-975
Ingressi e uscite digitali bidirezionali (DI/DO 14 ... DI/DO 15), 2-976
Ingressi e uscite digitali bidirezionali (DI/DO 8 ... DI/DO 9), 2-973
Schemi logici Parole di comando/stato interne
Parola di comando anomalie/avvisi, 2-1029
Parola di comando canale del valore di riferimento, 2-1021
Parola di comando regolatore di velocità, 2-1022
Parola di comando, controllo sequenziale, 2-1019
Parola di stato anomalie/avvisi 1 e 2, 2-1030
Parola di stato regolatore di velocità, 2-1023
Parola di stato regolazione, 2-1024
Parola di stato regolazione di corrente, 2-1025
Parola di stato sorveglianze 1, 2-1026
Parola di stato sorveglianze 2, 2-1027
Parola di stato sorveglianze 3, 2-1028
Parola di stato, controllo sequenziale, 2-1020

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Schemi logici PROFIdrive
CU_STW1 Parola di comando 1 Interconnessione Control Unit, 2-1014
CU_ZSW1 Parola di stato 1 Interconnessione Control Unit, 2-1015
E_STW1_BM Parola di comando alimentazione settore Metallo Interconnessione, 2-988
E_ZSW1 Parola di stato Infeed Interconnessione, 2-1003
E_ZSW1_BM Parola di stato alimentazione settore Metallo Interconnessione, 2-991
IF1 Interconnessione libera parole di stato, 2-1006
IF1 Telegramma di invio Interconnessione libera via BICO (p0922 = 999), 2-1005, 2-1008
IF1 Telegramma di ricezione Interconnessione libera via BICO (p0922 = 999), 2-1004, 2-1007
IF2 Interconnessione libera parole di stato, 2-1011
IF2 Telegramma di invio Interconnessione libera, 2-1013
IF2 Telegramma di invio Interconnessione libera via BICO (p0922 = 999), 2-1010
IF2 Telegramma di ricezione Interconnessione libera, 2-1012
IF2 Telegramma di ricezione Interconnessione libera via BICO (p0922 = 999), 2-1009
Interconnessione A_DIGITAL, 2-1016
Interconnessione E_DIGITAL, 2-1017
Interconnessione parola di comando STW1 (p2038 = 0), 2-995
Interconnessione parola di comando STW1 (p2038 = 2), 2-994
Interconnessione parola di comando STW2 (p2038 = 0), 2-996
Interconnessione parola di stato ZSW1 (p2038 = 0), 2-1001
Interconnessione parola di stato ZSW1 (p2038 = 2), 2-1000
Parola di comando E_STW1 Infeed Interconnessione, 2-997
Parola di stato ZSW2 Interconnessione (p2038 = 0), 2-1002
PROFIBUS (PB) / PROFINET (PN), indirizzi e diagnostica, 2-981
Segnali di ricezione PZD Interconnessione specifica del costruttore, 2-993
Segnali di ricezione PZD Interconnessione specifica per profilo, 2-992
Segnali di trasmissione PZD Interconnessione specifica del costruttore, 2-999
Segnali di trasmissione PZD Interconnessione specifica per profilo, 2-998
STW1_BM Parola di comando settore Metallo Interconnessione, 2-986
STW2_BM Parola di comando settore Metallo Interconnessione, 2-987
Telegrammi specifici del costruttore e dati di processo 1, 2-983
Telegrammi specifici del costruttore e dati di processo 2, 2-984
Telegrammi specifici del costruttore/liberi e dati di processo, 2-985
Telegrammi standard e dati di processo, 2-982
ZSW1_BM Parola di stato settore Metallo Interconnessione, 2-989
ZSW2_BM Parola di stato settore Metallo Interconnessione, 2-990
Schemi logici Regolatore PID
Potenziometro motore (r0108.16 = 1), 2-1103
Regolatore tensione circuito intermedio (r0108.16 = 1), 2-1105
Regolazione (r0108.16 = 1), 2-1104
Valori fissi, selezione binaria (r0108.16 = 1 e p2216[D] = 2), 2-1101
Valori fissi, selezione diretta (r0108.16 = 1 e p2216 = 1), 2-1102

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Schemi logici Regolazione vettoriale
Adattamento Kp_n/Tn_n, 2-1075
Caratteristica di deflussaggio del campo, valore rif. Id (ASM, p0300 = 1), 2-1088
Caratteristica V/f e aumento di tensione, 2-1078
Configurazione regolazione di flusso, 2-1082
Configurazione regolazione numero di giri, 2-1081
Filtro valore di riferimento di corrente, 2-1085
Interfaccia con il Motor Module (ASM, p0300 = 1), 2-1091
Interfaccia con il Motor Module (PEM, p0300 = 2), 2-1092
Limite coppia superiore/inferiore, 2-1083
Limiti di corrente/potenza/coppia, 2-1084
Regolatore di deflussaggio (PEM, p0300 = 2), 2-1090
Regolatore di deflussaggio, regolatore del flusso (ASM, p0300 = 1), 2-1089
Regolatore di velocità con/senza encoder, 2-1074
Regolatore Iq e Id, 2-1086
Regolatore Vdc_max e regolatore Vdc_min, 2-1077, 2-1080
Segnali di visualizzazione, 2-1093
Simmetrizzazione di precomando modello di riferimento/accelerazione, 2-1073
Smorzamento risonanza e compensazione scorrimento, 2-1079
Valore di riferimento del numero di giri, statica, 2-1072
Valore di riferimento della coppia, 2-1076
Valore di riferimento Id (PEM, p0300 = 2), 2-1087

Schemi logici Safety Integrated
Basic Functions, gestore dei parametri, 2-1040
Basic Functions, parole di stato, 2-1042
Basic Functions, SBC (Safe Brake Control), SBA (Safe Brake Adapter), 2-1044
Basic Functions, sorveglianze e anomalie/avvisi, 2-1041
Basic Functions, STO (Safe Torque Off), SS1 (Safe Stop 1), 2-1043
Extended Functions, assegnazione TM54F (F-DO 0 ... F-DO 3), 2-1056
Extended Functions, Gestore dei parametri, 2-1048
Extended Functions, Parola di comando e parola di stato, 2-1047
Extended Functions, SDI (Safe Direction), 2-1058
Extended Functions, SLS (Safely-Limited Speed), 2-1045
Extended Functions, SS1, SS2, SOS, STOP B, C, D, F interno, 2-1046
Extended Functions, SSM (Safe Speed Monitor), 2-1057
Extended Functions, TM54F (F-DI 0 ... F-DI 4), 2-1051
Extended Functions, TM54F (F-DI 5 ... F-DI 9), 2-1052
Extended Functions, TM54F (F-DO 0 ... F-DO 3, DI 20 ... DI 23), 2-1053
Extended Functions, TM54F Configurazione, Test F-DI/F-DO, 2-1050
Extended Functions, TM54F Gestore dei parametri, 2-1049
Extended Functions, TM54F Interfaccia di comando, 2-1054
Extended Functions, TM54F Selezione di Safe State, 2-1055

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Schemi logici Segnali e funzioni di sorveglianza
Modello motore termico I2t (PEM, p0300 = 2xx), 2-1113
Segnalazioni del numero di giri 1, 2-1107
Segnalazioni del numero di giri 2, 2-1108
Segnalazioni relative alla coppia, motore bloccato/in stallo, 2-1109
Sorveglianza del carico (r0108.17 = 1), 2-1110
Sorveglianza termica motore, 2-1112
Sorveglianza termica parte di potenza, 2-1111
Schemi logici Set di dati
Set di dati del motore (Motor Data Set, MDS), 2-1124
Set di dati dell'azionamento (Drive Data Set, DDS), 2-1122
Set di dati dell'encoder (Encoder Data Set, EDS), 2-1123
Set di dati della parte di potenza (Power unit Data Set, PDS), 2-1125
Set di dati di comando (Command Data Set, CDS), 2-1121
Schemi logici Terminal Board 30 (TB30)
Ingressi analogici (AI 0 ... AI 1), 2-1136
Ingressi digitali con separazione del potenziale (DI 0 ... DI 3), 2-1134
Uscite analogiche (AO 0 ... AO 1), 2-1137
Uscite digitali con separazione del potenziale (DO 0 ... DO 3), 2-1135
Schemi logici Terminal Module 31 (TM31)
Analisi della temperatura KTY/PTC, 2-1154
Ingressi digitali con separazione del potenziale (DI 0 ... DI 3), 2-1146
Ingressi digitali con separazione del potenziale (DI 4 ... DI 7), 2-1147
Ingressi e uscite digitali bidirezionali (DI/DO 10 ... DI/DO 11), 2-1150
Ingressi e uscite digitali bidirezionali (DI/DO 8 ... DI/DO 9), 2-1149
Ingresso analogico 0 (AI 0), 2-1151
Ingresso analogico 1 (AI 1), 2-1152
Sorveglianza dei sensori KTY/PTC, 2-1155
Uscite analogiche (AO 0 ... AO 1), 2-1153
Uscite relè digitali con separazione del potenziale (DO 0 ... DO 1), 2-1148
Schemi logici Voltage Sensing Module (VSM)
Analisi della temperatura, 2-1158
Ingressi analogici (AI 0 ... AI 3), 2-1157
Sorveglianza dei sensori KTY/PTC, 2-1159
Schemi logici, valutazione encoder
Rilevamento del segnale grezzo, 2-1069
Rilevamento valore attuale n. di giri e posizione dei poli dell'encoder motore ASM/SM (encoder 1), 2-1070
Segnalazione relative alla coppia, 2-1106
Segnalazioni, 2-1106
Segnalazioni di numeri di giri, 2-1106
Segnali, 2-1106
Servoregolazione
Valutazione encoder, 2-1068
Set di dati, 1-19, 2-1120
Set di dati del motore, 1-19
Set di dati dell'encoder, 1-19
Set di dati della parte di potenza, 1-20
Set di dati di azionamento, 1-19
Set di dati di comando, 1-19
Set di dati del motore, 2-1120
Set di dati dell'encoder, 2-1120
Set di dati della parte di potenza, 2-1120
Set di dati di azionamento, 2-1120
Set di dati di comando, 2-1120
Sincronizzazione, 2-1099
Sorveglianza del carico (r0108.17 = 1), 2-1106
Sorveglianze, 2-1106
Sorveglianze termiche, 2-1106
Spiegazione degli schemi logici
Spiegazione dei simboli (parte 1), 2-952
Spiegazione dei simboli (parte 2), 2-953
Spiegazione dei simboli (parte 3), 2-954
Uso della tecnica BICO, 2-955
Spiegazioni
Sugli schemi logici, 2-951
STOP1, 3-1166
STOP2, 3-1166
Support Request, Prefazione-7
Supporti per la ricerca del manuale, Prefazione-7
Supporto, Prefazione-7

T

T - Stato di pronto al funzionamento, 1-16
Tabella ASCII, A-1598

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Tacitazione
BLOCCO IMPULSI, 3-1168
IMMEDIATO, 3-1168
Impostabile, 3-1171
POWER ON, 3-1168
Standard, 3-1171
Technical Support, Prefazione-7
Tecnica BICO, 2-955
Telegrammi, 2-979
Telegrammi specifici del costruttore, 2-979
Terminal Board 30 (TB30)
Ingressi/uscite analogici, 2-1133
Ingressi/uscite digitali, 2-1133
Terminal Module 31 (TM31), 2-1145
Ingressi/uscite analogici, 2-1145
Ingressi/uscite digitali, 2-1145
Uscite a relè, 2-1145
Tipo di dati (parametri, sorgente di segnale), 1-18
Trigger su messaggi (r2129), 2-1114

U

U - Stato di pronto, 1-16
Unità (parametri), 1-20
Uscite a relè, 2-1145
Uscite analogiche
Terminal Board 30 (TB30), 2-1133
Terminal Module 31 (TM31), 2-1145
Uscite digitali
Control Unit 320-2 (CU320-2), 2-970
Terminal Board 30 (TB30), 2-1133
Terminal Module 31 (TM31), 2-1145

V

Valore anomalia, 3-1172
Valore avviso, 3-1172
Valore di rif. principale/aggiuntivo, 2-1059
Valore messaggio, 3-1171
Valori (parametri), 1-24
Valori di riferimento fissi del numero di giri, 2-1059
Valori fissi, 2-953, 2-1101, 2-1102
Valutazione encoder, 2-1068
Versione
Lista dei parametri per
set di dati del motore, 1-938
Lista dei parametri per
set di dati dell'encoder, 1-936
Lista dei parametri per
set di dati della parte di potenza, 1-941
Lista dei parametri per
set di dati di azionamento, 1-929
Lista dei parametri per
set di dati di comando, 1-927
Lista delle anomalie e degli avvisi, 3-1175
Lista di tutti i parametri, 1-29
Verzeichnis
Inhaltsverzeichnis gesamt, Sommario-9
Visualizzazione
Anomalie, 3-1164
Avvisi, 3-1164
Voltage Sensing Module (VSM)
Analisi della temperatura, 2-1156
Ingressi analogici, 2-1156
Sorveglianza dei sensori KTY/PTC, 2-1156

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

© Siemens AG 2011 All Rights Reserved

Siemens AG
Industry Sector
Drive Technologies
Large Drives
Postfach 4743
90025 NÜRNBERG
GERMANY

www.siemens.com/automation

Con riserva di modifiche

© Siemens AG 2011