Condiciones marginales y restricciones de funcionamiento, así como notas para la configuración y el servicio

Estas notas deben cumplirse por encima de otras consideraciones de otros documentos.

Lea las notas detenidamente, ya que contienen información importante sobre la instalación y el uso del sistema.

SINAMICS software V4.4 incl. SSP por STARTER

ARTSPlusRQ	Descripción breve	Circunstancia	Posible solución	DO afectado	Familia de dispositivos																													Nuevo desde
					802D-sl	828D	828D-2	CX32	CX32-2	D410	D410-2	D425	D425-2	D435	D435-2	D445	D445-2	D455-2	D4xx	DC Master	G120_C	G120_Sinamics_Peo	G130	G150	GL150	GM150	NCU7xx	S110	S120	S120-ACDrive	S150	SL150	SM120	SM150	
SINAMICS_SW																																		
AP01074373	Si en un DRIVE-CLiQ Hub se desenchufa y se vuelve a enchufar un componente, algunas veces este no retorna al estado de listo para el servicio.	Los componentes DRIVE-CLiQ que se desenchufen y se vuelvan a enchufar rápidamente, p. ej., en caso de cable defectuoso (falsos contactos) en un DRIVE-CLiQ Hub (DMC20), algunas veces no retornan al estado de listo para el servicio.	Desconectar y conectar la CU.		-	-	X	-	X	-	-	-	-	-	-	-	-	-	X	-	-	-	-	-	-	-	X	-	X	-	-	-	-	-	4.4
AP01114212	Al deseleccionar STO y con un comando ON inmediato, se puede tardar hasta 1 s hasta que se habiliten los impulsos. El fallo es visible sólo en Power Modules con PS ASIC 2.	Al deseleccionar STO y con un comando ON inmediato, se puede tardar hasta 1 s hasta que se habiliten los impulsos. El fallo es visible sólo en Power Modules con PS ASIC 2.	Escoger el Power Module con ASIC 3.		-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	X	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	4.4
SINAMICS_SW - Generalidades																																		
AP00330263	Los datos de los ciclos de carga de etapa de potencia en los índices de 1 a 4 de los parámetros r0206, r0207 y r0209 de la lista de experto en parte no se muestran correctamente. Se aplica el valor en el índice 0.	Los datos de los ciclos de carga de etapa de potencia en los índices de 1 a 4 de los parámetros r0206, r0207 y r0209 de la lista de experto en parte no se muestran correctamente. Se aplica el valor en el índice 0.	ninguna	Servo/Vector	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	X	X	-	-	-	-	-	4.4
AP00866399	No hay alarma si p4099 "TMxx Entradas/salidas Intervalo de muestreo" no es un múltiplo entero del ciclo de comunicación de DRIVE-CLiQ.	Si un Terminal Module TM31 o TM15 DI/DO opera en una línea DRIVE-CLiQ con Motor Modules o con un Terminal Module TM41 para los que el ciclo del regulador de intensidad p0115(0) o bien los intervalos de muestreo p4099 no sean múltiplos enteros de los intervalos de muestreo p4099 de los mencionados módulos, las evaluaciones de los módulos y la comunicación DRIVE-CLiQ se efectúan con un desfase entre sí sin que se emita una alarma al respecto.	Ajustar p4099 "TMxx Entradas/salidas Intervalo de muestreo" a un múltiplo entero del ciclo más rápido del regulador de intensidad p0115(0) o del intervalo de muestreo más rápido p4099 del TM41.	TM41	-	-	X	-	X	-	-	-	-	-	-	-	-	X	-	-	-	X	X	-	-	X	-	X	X	X	-	-	-	4.3 SP1
AP00970305	Después de restablecer los ajustes de fábrica, algunas alarmas pueden permanecer en la memoria de alarmas a pesar de que su causa ya se ha subsanado. Puede haber incluso entradas duplicadas.	Después de restablecer los ajustes de fábrica, algunas alarmas pueden permanecer en la memoria de alarmas a pesar de que su causa ya se ha subsanado (r2110 "Número de alarma", r2123 "Tiempo de alarma entrante en milisegundos" y r2125 "Tiempo de alarma eliminada en milisegundos"). Puede haber incluso entradas duplicadas.	Borrar la memoria de alarmas mediante p2111 "Cont. de alarmas" = 0.		-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	X	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	4.4
AP01007029	PeM automática con DMC20 y DME20 imposible.	Cuando se utiliza un DMC20 o DME20, después de una PeM automática no es posible asignar los componentes DQ conectados al hub.	Configurar el proyecto offline con STARTER.	Servo/Vector	-	-	X	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	X	-	-	-	-	-	-	-	X	-	X	X	X	-	-	-	4.4
AP01055114	F3x885 después de insertar y desestacionar módulos SMI y SME.	Si se insertan módulos SMI o SME estacionados en la línea DRIVE-CLiQ y se desestacionan de inmediato, puede producirse el error F3x885.	Una vez insertados los módulos, esperar al menos 20 s antes de desestacionarlos.	Servo/Vector	-	-	X	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	X	-	-	-	-	-	-	-	X	X	X	X	X	-	-	-	4.4

ARTSPlusRQ	Descripción breve	Circunstancia	Posible solución	DO afectado	Familia de dispositivos																													Nuevo desde
					802D-sl	828D	828D-2	CX32	CX32-2	D410	D410-2	D425	D425-2	D435	D435-2	D445	D445-2	D455-2	D4xx	DC Master	G120_C	G120_Sinamics_Peo	G130	G150	GL150	GM150	NCU7xx	S110	S120	S120-ACDrive	S150	SL150	SM120	SM150	
SINAMICS_SW - Generalidades																																		
AP01063302	En el Terminal Module TM41 no se debe rebasar de forma permanente la velocidad indicada en el parámetro r1082 "Emulación de encóder Velocidad de giro máxima". Si no es así, el error de seguimiento entre la posición del encóder que se desea emular y el TM41 puede hacerse tan grande que la emulación de posición deje de funcionar correctamente.	En el Terminal Module TM41 no se debe rebasar de forma permanente la velocidad indicada en el parámetro r1082 "Emulación de encóder Velocidad de giro máxima". Si no es así, el error de seguimiento entre la posición del encóder que se desea emular y el TM41 puede hacerse tan grande que la emulación de posición deje de funcionar correctamente. En un ciclo de muestreo para la emulación del encóder incremental p4099[3] "TM41 Entradas/salidas Intervalo de muestreo Emulación de encóder incremental" < 250 µs se emite previamente el fallo F35220 "TM: Frecuencia límite para salida de señal alcanzada".	- Para un ciclo de muestreo p4099[3] < 250 µs, no cambiar la configuración del fallo F35220 en una alarma - Para un ciclo de muestreo p4099[3] >= 250 µs, observar la velocidad máxima de r1082.		-	-	-	-	X	-	-	-	-	-	-	-	-	-	X	-	-	-	-	-	-	-	X	-	X	X	X	-	-	-	4.4
AP01063597	El decalaje de marca cero en el TM41 puede ajustarse a 8192 como máximo.	En el parámetro p4426 "TM41 Emulación de encóder Impulsos para marca cero" no pueden ajustarse valores mayores que 8192. Esta limitación es efectiva cuando el engranaje del TM41 está conectado y debe emularse un número de impulsos de salida p4408 "TM41 Emulación de encóder Número de impulsos Fuente de señal" mayor que 8192. Entonces, la marca cero solo se puede predefinir dentro de los primeros 8192 impulsos de una vuelta.	Ninguno.	TM41	-	-	X	-	X	-	-	-	-	-	-	-	-	-	X	-	-	-	-	-	-	-	X	-	X	X	X	-	-	-	4.4
AP01063931	El "LED RDY" del Terminal Module TM31 no cambia cuando está presente el fallo F03505 "TM: Entrada analógica Rotura de hilo".	Si se rompe un hilo de la entrada analógica del Terminal Module TM31, se emite el fallo F03505 "TM: Entrada analógica Rotura de hilo". Este fallo también se notifica correctamente en STARTER. A pesar de estar presente el fallo, el "LED RDY" del Terminal Module continúa en "Verde".	Ninguno.		-	-	X	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	X	X	-	-	X	X	X	X	X	-	X	X	X	X	X	X	X	4.4
AP01079966	Al desconectar el convertidor pueden producirse errores de subtensión y de comunicación.	Al desconectar el convertidor pueden producirse errores de subtensión y de comunicación, ya que la vigilancia de los módulos sigue estando activa aunque la alimentación de tensión de éstos ya esté desactivada.	Cablear p6623 "CI: Precarga de circuito intermedio Valor real mediante fuente de señal" a r70 "CO: Tensión del módulo completo, valor real" (en el DO AFEM2C) o confirmar el error.		-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	X	-	4.4
AP01083625	La extracción de una tarjeta de memoria SD sin utilizar el parámetro p9400 "Extraer con seguridad la tarjeta de memoria" puede dar lugar a que la tarjeta siga considerándose insertada (p9400 = 1, r9401 = 3) y tras volver a insertarla ya no se pueda acceder a ella.	La extracción de una tarjeta de memoria SD sin utilizar el parámetro p9400 "Extraer con seguridad la tarjeta de memoria" puede dar lugar a que la tarjeta siga considerándose insertada (p9400 = 1, r9401 = 3) y tras volver a insertarla ya no se pueda acceder a ella.	Antes de la extracción, ajustar p9400 = 2 "Solicitar extracción segura de la tarjeta de memoria" y esperar hasta que p9400 tome el valor 3: "Es posible extraer con seguridad".		-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	X	X	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	4.4
AP01087219	Saltos hacia atrás en la emulación de encóder del TM41 a frecuencias muy bajas.	En el Terminal Module TM41 pueden producirse saltos hacia atrás en las señales de encóder emuladas durante el modo de operación p4400 "TM41 Emulación de encóder Modo de operación" = 1 "SINAMICS" a frecuencias de impulsos muy bajas (por debajo de 30 impulsos/s).	Ninguno.	TM41	-	-	X	-	X	-	-	-	-	-	-	-	-	-	X	-	-	-	-	-	-	-	X	-	X	X	X	-	-	-	4.4

ARTSPlusRQ	Descripción breve	Circunstancia	Posible solución	DO afectado	Familia de dispositivos																													Nuevo desde
					802D-sl	828D	828D-2	CX32	CX32-2	D410	D410-2	D425	D425-2	D435	D435-2	D445	D445-2	D455-2	D4xx	DC Master	G120_C	G120_Sinamics_Peo	G130	G150	GL150	GM150	NCU7xx	S110	S120	S120-ACDrive	S150	SL150	SM120	SM150	
SINAMICS_SW - Generalidades																																		
AP01089511	El intervalo de muestreo para la emulación de encóder incremental de la TM41 no se comprueba si ya ha existido una interconexión con otro encóder.	La comprobación del intervalo de muestreo p4099[3] "TM41 Entradas/salidas Intervalo de muestreo - Emulación de encóder incremental" solo se efectúa si p4420 "CI: TM41 Emulación de encóder Valor real de posición" se interconecta de cero al valor real de posición r0479 "CO: Diagnóstico Valor real de encóder" de otro encóder. Si p4420 del valor real de posición r0479 de un encóder se modifica a r0479 de otro encóder, no se vuelve a comprobar el intervalo de muestreo. En tal caso, no se emite o no se borra la alarma A35228 "TM: Tiempo de muestreo p4099[3] no válido".	Ajustar p4420 "TM41 Emulación de encóder incremental Posición real" primero a cero y luego al r0479 del encóder deseado.		-	-	X	-	X	-	-	-	-	-	-	-	-	-	X	-	-	-	-	-	-	-	X	-	X	X	X	-	-	-	4.4
AP01091615	No se detectan los autocebados del módulo TAS.	No se detectan los autocebados del módulo TAS.	La vigilancia de autocebado puede desactivarse mediante el parámetro p6070 "EP Vigilancia de tiristores Modo de operación".	Vector_GL	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	X	-	-	-	-	-	-	-	-	-	4.4
AP01093600	El parámetro p0799 "CU Entradas/salidas Intervalo de muestreo" índice 1: "Intervalo de muestreo para entrada analógica" en la CU310-2, regula solo el postprocesamiento de los valores leídos. Independientemente de ello, la lectura de la entrada analógica se efectúa siempre con una frecuencia de 1 ms.	El parámetro p0799 "CU Entradas/salidas Intervalo de muestreo" índice 1: "Intervalo de muestreo para entrada analógica" en la CU310-2, regula solo el postprocesamiento de los valores leídos. Independientemente de ello, la lectura de la entrada analógica se efectúa siempre con una frecuencia de 1 ms.	Si se requieren ciclos inferiores a 1 ms o que no sean múltiplos de 1 ms, debe usarse una TM31.		-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	X	-	-	-	-	-	4.4
AP01112352	Vigilancia de carga con p3232 "BI: Detección fallo vigilancia de carga": Si r2198 "CO/BO: Palabra de estado Vigilancias 2" bit 12 "La vigilancia de carga señaliza fallo" se lee a una velocidad superior al ciclo del regulador tecnológico (en el G120 siempre 4 ms, en otros dispositivos p0115[6] "Intervalos de muestreo para lazos de regulación internos"), o se registra mediante Trace, es posible que la señal visualizada alterne de 0 a 1, aunque el fallo de carga exista de modo permanente.	Vigilancia de carga con p3232 "BI: Detección fallo vigilancia de carga": Si r2198 "CO/BO: Palabra de estado Vigilancias 2" bit 12 "La vigilancia de carga señaliza fallo" se lee a una velocidad superior al ciclo del regulador tecnológico (en el G120 siempre 4 ms, en otros dispositivos p0115[6] "Intervalos de muestreo para lazos de regulación internos"), o se registra mediante Trace, es posible que la señal visualizada alterne de 0 a 1, aunque el fallo de carga exista de modo permanente.	Registrar Trace en otra resolución de tiempo. No procesar r2198 bit 12 a una velocidad superior al ciclo del regulador tecnológico.		-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	X	-	X	X	X	X	-	-	-	X	X	X	-	-	-	4.4
AP01113948	En la entrada de temperatura X520 pin 5 y 6 del VSM10 con MLFB 6SL3053-0AA00-3AA0 se miden temperaturas demasiado altas.	En la entrada de temperatura X520 Pin 5 y 6 del VSM10 con MLFB 6SL3053-0AA00-3AA0 se miden temperaturas demasiado altas. A una temperatura ambiente de 20 °C y con un sensor de temperatura KTY, el error de medición oscila entre 15 °C y 20 °C.	Utilizar un VSM10 con MLFB 6SL3053-0AA00-3AA1 o una TM31 para la medición de temperatura.		-	-	X	-	X	-	-	-	-	-	-	-	-	X	-	-	-	X	X	X	X	X	-	X	-	X	X	X	X	4.4

ARTSPlusRQ	Descripción breve	Circunstancia	Posible solución	DO afectado	Familia de dispositivos																													Nuevo desde
					802D-sl	828D	828D-2	CX32	CX32-2	D410	D410-2	D425	D425-2	D435	D435-2	D445	D445-2	D455-2	D4xx	DC Master	G120_C	G120_Sinamics_Pos	G130	G150	GL150	GM150	NCU7xx	S110	S120	S120-ACDrive	S150	SL150	SM120	SM150	
SINAMICS_SW - Generalidades																																			
AP01120851	Al seleccionar y deseleccionar la entrada de medición para la medición de la velocidad de rotación en p0580 "Entr. medic. borne entrada" se produce el fallo F01044 "CU: Datos descriptivos erróneos" con valor de fallo 2 "RUNTIME.acx valor erróneo".	Al seleccionar y deseleccionar la entrada de medición para la medición de la velocidad de rotación en p0580 "Entr. medic. borne entrada" se produce el error F01044 "CU: Datos de descripción erróneos" con valor de fallo 2 "RUNTIME.acx valor erróneo".	Guardar los parámetros y desconectar/conectar.		-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	X	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	4.4
AP01128329	El engranaje de medida no funciona con resólver.	Con resólver y el engranaje de medida seleccionado (p0411 "Reductor de medida Configuración" = 1), se emite el fallo F07555 "Accionamiento Encóder: Configuración Seguimiento de posición".	El fallo puede confirmarse después de una nueva parametrización del encóder (p0010 "Accto Puesta en marcha Filtro de parámetros" = 4, p0010 "Accto Puesta en marcha Filtro de parámetros" = 0).	Servo/Vector	-	-	X	-	X	-	-	-	-	-	-	-	-	-	X	-	-	-	-	-	-	-	X	X	X	X	X	-	-	-	4.4
AP01130636	La selección de marca cero a través de p0493 "Selección de marca cero Borne de entrada" no funciona al utilizar un encóder con varias marcas cero en combinación con el Terminal Module TM41.	La selección de marca cero a través de p0493 "Selección de marca cero Borne de entrada" no funciona al utilizar un encóder con varias marcas cero en combinación con el Terminal Module TM41.	Ninguno.	TM41	-	-	-	-	X	-	-	-	-	-	-	-	-	-	X	-	-	-	-	-	-	-	X	-	X	X	-	-	-	-	4.4
SINAMICS_SW - Asistente de accionamiento																																			
AP00325763	Los datos sobre intensidad nominal y potencia nominal del módulo de potencia PM340 del asistente de accionamiento pueden diferir en parte de los datos del catálogo.	Los datos sobre intensidad nominal y potencia nominal del módulo de potencia PM340 del asistente de accionamiento pueden diferir en parte de los datos del catálogo.	Durante la puesta en marcha a través del asistente de accionamiento, seleccionar el módulo de potencia según MLFB.	Servo/Vector	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	X	-	-	-	-	-	-	-	X	X	X	-	X	-	-	-	4.4
AP01091827	Alimentación Asistente de puesta en marcha: Después de una puesta en marcha automática ya no es posible ajustar una tensión de conexión de equipos reducida.	En el asistente de puesta en marcha para la alimentación, no es posible ajustar una tensión de conexión de equipos reducida (p. e. 3 AC 200 V), si no se ha efectuado previamente una puesta en marcha online automática de la alimentación.	2 posibilidades: - Efectuar offline la primera puesta en marcha de la alimentación y a continuación descargar los parámetros. - Al ejecutarse el asistente de alimentación, especificar en primer lugar una tensión de conexión de equipos en el rango de servicio nominal del dispositivo (ver texto de aviso en el asistente). A continuación, en la lista de experto, ajustar el parámetro p0210 "Tensión de conexión de equipos" al valor necesario para la tensión de conexión reducida.		-	-	-	-	X	-	-	-	-	-	-	-	-	X	-	-	-	-	-	-	-	-	-	X	-	X	-	-	-	-	4.4
SINAMICS_SW - Integración de accionamiento																																			
AP01079757	En las máscaras de E/S para la CX32-2 aparecen en el estado predeterminado interconexiones de las entradas digitales que ya no están documentadas con el parámetro p8501 "BI: Transferencia de datos 1 bit a bit".	En las máscaras de E/S para la CX32-2 aparecen en el estado predeterminado interconexiones de las entradas digitales que ya no están documentadas con el parámetro p8501 "BI: Transferencia de datos 1 bit a bit".	Ignorar las interconexiones. Las entradas digitales se pueden utilizar de cualquier otra forma (por ejemplo, mediante la macro de parámetros p0700 = 1 "SIMOTION(PM000001.XML)".		-	-	-	-	X	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	4.4

ARTSPlusRQ	Descripción breve	Circunstancia	Posible solución	DO afectado	Familia de dispositivos																													Nuevo desde
					802D-sl	828D	828D-2	CX32	CX32-2	D410	D410-2	D425	D425-2	D435	D435-2	D445	D445-2	D455-2	D4xx	DC Master	G120_C	G120_Sinamics_Pos	G130	G150	GL150	GM150	NCU7xx	S110	S120	S120-ACDrive	S150	SL150	SM120	SM150	
SINAMICS_SW - AOP30																																		
AP01124623	En AOP30 no se muestra texto, sino solo "???", para los bloques de función libres parámetro 20000 y siguientes.	En AOP30 no se muestra texto, sino solo "???", para los bloques de función libres parámetro 20000 y siguientes.	Ninguno.		-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	X	-	-	X	X	-	-	-	-	X	-	X	-	-	-	4.4
SINAMICS_SW - Conmutación del juego de datos																																		
AP01094868	Al desmarcar p1402 "Regulación de intensidad y modelo de motor Configuración" bit 04 "Control anticipativo de par/velocidad con encóder" = 0 de un juego de datos no activo, también se desmarcará la función en el juego de datos activo. El error desaparece con la siguiente conmutación de juego de datos.	Al desmarcar p1402 "Regulación de intensidad y modelo de motor Configuración" bit 04 "Control anticipativo de par/velocidad con encóder" = 0 de un juego de datos no activo, también se desmarcará la función en el juego de datos activo. El error desaparece con la siguiente conmutación de juego de datos.	Ninguno.	Servo	-	-	X	-	X	-	-	-	-	-	-	-	-	-	X	-	-	-	-	-	-	-	X	X	X	X	-	-	-	-	-	4.4
SINAMICS_SW - DCC																																		
AP01078703	Después de cargar los datos en el sistema de archivos no es posible leer fuentes de esquemas DCC en el dispositivo de destino.	A partir de DCC 2.1 y SINAMICS 4.4 se admite el almacenamiento de esquemas DCC en el dispositivo de destino y la lectura de fuentes de esquemas DCC en el dispositivo de destino. De este modo, aunque el proyecto STARTER esté vacío, igualmente es posible leer el proyecto en el dispositivo de destino y luego editarlo. La opción de carga de datos adicionales se activa a través de Herramientas -> Ajustes -> Descarga -> Guardar fuentes de esquemas DCC y datos adicionales en el dispositivo de destino, o bien de manera específica para la CPU en el cuadro de diálogo Descarga. Si se crea una imagen de tarjeta mediante "Cargar en sistema de archivos", las fuentes de esquemas DCC no se leerán al realizar la carga en la PG aunque al descargar se muestre un aviso en la vista de detalles informando de que se han guardado datos adicionales en el dispositivo.	Alternativa 1: cargar el proyecto de la PG en el dispositivo de destino. Alternativa 2: conservar el proyecto fuente, archivarlo en la tarjeta. Alternativa 3: exportar las fuentes de esquemas DCC en formato xml e importarlas en el nuevo proyecto.		-	-	-	-	X	-	-	-	-	-	-	-	-	-	X	X	-	-	X	X	X	X	-	-	X	X	X	X	X	X	4.4
AP01101463	Al descargar un paquete tecnológico con topología grande puede producirse el error F1105 "CU: Memoria insuficiente".	Al descargar un paquete tecnológico con topología grande puede producirse el error F1105 "CU: Memoria insuficiente". Sin embargo, el paquete tecnológico se carga por completo en el accionamiento.	Desconectar/conectar		-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	X	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	4.4
SINAMICS_SW - Descarga																																		
AP01051334	En caso de descarga con valores no válidos en p2100-p2101, p2118, p2119, p2126 y p2127, estos valores se sustituyen por su valor por defecto y no se emite ningún aviso de error.	En caso de descarga con valores no válidos en p2100 "Ajustar número de fallo para reacción al efecto", p2101 "Ajuste Reacción a fallo", p2118 "Ajustar número de aviso para tipo de aviso", p2119 "Ajuste Tipo de aviso", p2126 "Ajustar el número de fallo para el modo de confirmación" y p2127 "Ajuste Modo de confirmación", estos valores se sustituyen por su valor predeterminado y no se emite ningún aviso de error.	Controlar el ajuste de los parámetros p2100-p2101, p2118, p2119, p2126 y p2127 tras la descarga.		-	-	X	-	X	-	-	-	-	-	-	-	-	X	X	X	X	X	X	X	X	X	X	X	X	X	X	X	X	X	4.4

ARTSPlusRQ	Descripción breve	Circunstancia	Posible solución	DO afectado	Familia de dispositivos																													Nuevo desde
					802D-sl	828D	828D-2	CX32	CX32-2	D410	D410-2	D425	D425-2	D435	D435-2	D445	D445-2	D455-2	D4xx	DC Master	G120_C	G120_Sinamics_Pos	G130	G150	GL150	GM150	NCU7xx	S110	S120	S120-ACDrive	S150	SL150	SM120	SM150	
SINAMICS_SW - Descarga																																		
AP01055373	Si durante la descarga de un proyecto en la unidad de accionamiento a través de STARTER/SCOUT se produce un error de comparación de topología en (r0002 "Indicador de funcionamiento" = 33 "Eliminar/confirmar error de topología"), después de solucionar este error puede que aparezca el fallo F3x802 "Encóder x: Desbordamiento de segmentos de tiempo".	Si durante la descarga de un proyecto en la unidad de accionamiento a través de STARTER/SCOUT se produce un error de comparación de topología en (r0002 "Indicador de funcionamiento" = 33 "Eliminar/confirmar error de topología"), después de solucionar este error puede que aparezca el fallo F3x802 "Encóder x: Desbordamiento de segmentos de tiempo".	Posibilidad a) Repetir la descarga del proyecto con la topología corregida. Posibilidad b) Ejecutar Ram2Rom y, a continuación, Power Off/On.	Servo/Vector	X	-	X	-	X	-	-	-	-	-	-	-	-	-	X	-	-	-	X	X	-	-	X	-	X	-	X	-	-	-	4.4
AP01090890	Tras la descarga de proyecto con el telegrama de Siemens 220 ajustado, se dispara la alarma F1042 en el modo de control vectorial por U/f.	La parametrización sucesiva offline del telegrama de Siemens 220 (p0922/p2079) interconecta el parámetro r1482 (Salida de par I Regulador de velocidad) con el parámetro 2050[7] (IF1 PROFIdrive PZD recepción palabra). El parámetro r1482 no está disponible en el modo de control VECTOR + U/f. Con ello, tras la descarga del proyecto se dispara la alarma F1042 "Error en parámetros al descargar el proyecto".	La interconexión efectuada mediante la parametrización sucesiva offline p2050[7] = r1482 debe ajustarse a 0 (p2050[7] = 0) antes de descargar el proyecto.		-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	X	X	-	-	-	-	X	-	X	-	-	-	4.4
AP01091500	En la documentación sobre F01043 "Error grave al descargar el proyecto" falta la descripción del valor de fallo 100.	El valor de fallo 100 significa: la descarga ha sido interrumpida porque no se ha recibido ninguna petición de escritura del cliente de puesta en marcha durante al menos 30 s (p. ej. si se ha interrumpido la comunicación)	Ninguno.		-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	X	X	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	4.4
SINAMICS_SW - DRIVE-CLiQ																																		
AP01082078	Si un SMC20 o un SMI20 se desenchufa y se vuelve a enchufar en una CU305 con PosS y BOP enchufado, el componente algunas veces no vuelve al estado de listo para el servicio.	Si un SMC20 o un SMI20 se desenchufa y se vuelve a enchufar en una CU305 con PosS y BOP enchufado, el componente algunas veces no vuelve al estado de listo para el servicio. No se muestra fallo; el estado de los LED de la CU permanece ROJO.	Desconectar y reconectar la CU. O bien retirar el BOP.		-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	X	-	-	-	-	-	-	4.4
AP01095204	Si en un ciclo del regulador de intensidad p0115[0] de 31,25 µs se desenchufan y se vuelven a enchufar componentes DRIVE-CLiQ, puede producirse la alarma F01205 "CU: Desbordamiento de segmentos de tiempo".	Si en un ciclo del regulador de intensidad p0115[0] de 31,25 µs se desenchufan y se vuelven a enchufar componentes DRIVE-CLiQ, puede producirse la alarma F01205 "CU: Desbordamiento de segmentos de tiempo". El fallo debe confirmarse mediante Power OFF/ON.	Sin solución.		-	-	-	-	X	-	-	-	X	-	X	-	X	X	-	-	-	-	-	-	-	-	X	-	X	-	-	-	-	-	4.4
SINAMICS_SW - PosS																																		
AP01104092	Con modo MDI mediante p2654 se necesitan 2 flancos de arranque cuando la posición de destino es exactamente 0 LU y anteriormente se ha desechado una tarea de desplazamiento.	Con modo MDI mediante p2654 "PosS Entrada directa de consigna/MDI Adaptación de modo" (telegrama estándar 110, PZD 12) se necesitan 2 flancos de arranque cuando la posición de destino es exactamente 0 LU (relativa/absoluta) y anteriormente se ha desechado una tarea de desplazamiento (p2641 "PosS Desechar petición de desplazamiento").	Especificar el segundo flanco de arranque mediante p2650 "PosS Entrada directa de consigna/MDI Validación de consigna Flanco" o especificar el modo MDI mediante p2648 "PosS Entrada directa de consigna/MDI Tipo de posicionamiento", p2651 "PosS Entrada directa de consigna/MDI Selección de sentido positiva" y p2652 "PosS Entrada directa de consigna/MDI Selección de sentido negativa" (telegrama estándar 111).	Servo/Vector	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	X	X	X	X	-	-	-	4.4

ARTSPlusRQ	Descripción breve	Circunstancia	Posible solución	DO afectado	Familia de dispositivos																														Nuevo desde
					802D-sl	828D	828D-2	CX32	CX32-2	D410	D410-2	D425	D425-2	D435	D435-2	D445	D445-2	D455-2	D4xx	DC Master	G120_C	G120_Sinamics_Pos	G130	G150	GL150	GM150	NCU7xx	S110	S120	S120-ACDrive	S150	SL150	SM120	SM150	
SINAMICS_SW - PosS																																			
AP01106006	Si la velocidad se limita mediante p2594, no aparece la alarma A7456 al limitar a 0 LU/min, si anteriormente no se había limitado la velocidad.	Si se limita la velocidad a 0 LU/min mediante p2594 "PosS Velocidad máxima con limitación externa", no aparece la alarma A07456 "PosS: Velocidad de consigna limitada".	Para detener el accionamiento, utilizar la función Parada intermedia (p2640 "BI: PosS Parada intermedia").	Servo/Vector	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	X	X	X	X	-	-	-	4.4
SINAMICS_SW - Actualización																																			
AP00940187	Cada vez que se actualiza una alimentación de la versión 2.5 en el STARTER a una versión mayor o igual que V2.6, se emite un aviso indicando que no se ha podido ajustar el parámetro r3508 "Alimentación Factor de elevación máximo".	Cada vez que se actualiza una alimentación de la versión 2.5 en el STARTER a una versión mayor o igual que V2.6, se emite un aviso indicando que no se ha podido ajustar el parámetro r3508 "Alimentación Factor de elevación máximo".	No hacer caso del aviso; el valor del parámetro se ajustará correctamente.		-	-	-	-	X	-	-	-	-	-	-	-	-	X	-	-	-	-	-	-	-	-	-	X	-	X	-	-	-	4.4
SINAMICS_SW - Comunicación general																																			
AP01033982	Nombre de borne X140 en lugar de X22 para USS/RS232 con CU310-2 DP.	El texto relativo a P2030 "Int. bus de campo Selección de protocolo", valor 6 "USS(RS232) en X140" no se ajusta al hardware. El conector RS232 de CU310-2 tiene el nombre "X22".	Ninguno.		-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	X	-	-	-	-	4.4
AP01066354	El establecimiento de conexión de un controlador isócrono afecta a una conexión existente de un controlador PROFIsafe.	Durante la sincronización con un controlador isócrono (PROFIBUS/PROFINET/SINAMICS Link), si existía una conexión PROFIsafe, se muestran los avisos Safety C01711/C30711 "SI Motion: Defecto en canal de vigilancia". Puede haber una conexión con dos controladores en los siguientes casos: PROFINET Shared Device o utilización de las dos interfaces PZD (IF1/IF2). Los avisos Safety aparecen siempre con Extended Safety, y solo esporádicamente con Basic Safety.	Cerciorarse de que el controlador isócrono arranca antes que el controlador PROFIsafe.		-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	X	X	X	-	-	-	4.4
AP01109115	Al enchufar el cable USB, se tarda aprox. 15 s en reconocer el dispositivo como memoria de masa.	Al enchufar el cable USB, se tarda aprox. 15 s en reconocer el dispositivo como memoria de masa.	ninguna		-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	X	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	4.4
SINAMICS_SW - Comunicación CAN																																			
AP00875674	Si se inicia una memorización parcial CAN (Store Com. o Store Appl. Param) sin haber ejecutado previamente al menos una memorización total, aunque los ficheros ACX correspondientes (CCxxxxxx.ACX o CAxxxxxx.ACX) se encuentren en /USER/SINAMICS/DATA/* no se leerán durante el rearranque y, con ello, no estarán activos. Además, los ficheros no se guardarán en una tarjeta de memoria insertada.	Si se inicia una memorización parcial CAN (Store Com. o Store Appl. Param) sin haber ejecutado previamente al menos una memorización total, aunque los ficheros ACX correspondientes (CCxxxxxx.ACX o CAxxxxxx.ACX) se encuentren en /USER/SINAMICS/DATA/* no se leerán durante el rearranque y, con ello, no estarán activos. Además, los ficheros no se guardarán en una tarjeta de memoria insertada.	Ejecutar memorización total p0977 "Guardar todos los parámetros" = 1.		-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	X	X	X	X	X	-	X	X	-	X	X	-	-	4.3 SP1

ARTSPlusRQ	Descripción breve	Circunstancia	Posible solución	DO afectado	Familia de dispositivos																													Nuevo desde
					802D-sl	828D	828D-2	CX32	CX32-2	D410	D410-2	D425	D425-2	D435	D435-2	D445	D445-2	D455-2	D4xx	DC Master	G120_C	G120_Sinamics_Peo	G130	G150	GL150	GM150	NCU7xx	S110	S120	S120-ACDrive	S150	SL150	SM120	SM150	
SINAMICS_SW - Comunicación CAN																																		
AP01068349	Indicación del fallo F8701 (1) "NMT Cambio de estado" en r8611 "CAN: Pre-defined Error Field" tras el comando CANopen NMT "Reset Node" en G120.	Tras el comando CANopen NMT "Reset Node" en G120, en el que el accionamiento está en el estado "Servicio", se muestra tras el rearranque el fallo F8701 (1) "NMT Cambio de estado" en r8611 "CAN: Pre-defined Error Field".	Tras el comando CANopen NMT "Reset Node" en G120, en el que el accionamiento está en el estado "Servicio", se debe confirmar después del rearranque el fallo F8701 (1) "NMT Cambio de estado" para que deje de mostrarse en r8611 "CAN: Pre-defined Error Field".		-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	X	X	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	4.4
SINAMICS_SW - Comunicación PROFIBUS																																		
AP01123648	Alarma A1900(462) en fallos del bus y comunicación directa PROFIBUS.	La alarma A1900 con valor de alarma 462 puede aparecer si hay configuradas varias relaciones de comunicación directa PROFIBUS y tienen lugar fallos del bus. La alarma también permanece cuando la comunicación vuelve a funcionar correctamente. La alarma solo desaparece después del POWER ON. El valor adicional 462 no está documentado, ya que se trata de un problema interno.	Ignorar la alarma o ejecutar el Power On.		-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	X	X	X	X	-	-	X	X	X	X	X	-	4.4
SINAMICS_SW - Comunicación PROFIdrive																																		
AP00957853	La prolongación offline de un telegrama PROFIdrive puede causar un error al descargar.	Mediante p2079 se ha ajustado un telegrama PROFIdrive y además el telegrama se ha ampliado con interconexiones específicas del usuario. Si después se ajusta offline un telegrama más largo, las interconexiones específicas del usuario no se borran en el sentido del valor de consigna (fuente r2050/r2060). Esto puede dar lugar a interconexiones incoherentes en r2050/r2060. Durante la descarga, estas interconexiones incoherentes causan errores.	Al prolongar telegramas, borrar las interconexiones específicas del usuario. En la pantalla de Starter: Comunicación - Sentido de recepción.	Servo/Vector	-	-	-	-	X	-	-	-	-	-	-	-	-	X	-	-	-	X	X	-	-	X	-	X	X	X	-	-	-	4.4
SINAMICS_SW - Comunicación PROFINET																																		
AP00687479	SINAMICS CBE20 no admite diagnósticos PROFIsafe.	SINAMICS CBE20 no admite diagnósticos PROFIsafe.	Ninguno		-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	X	X	-	-	-	-	X	-	X	-	-	-	2.6 SP2 HF11
AP01061301	Cuando hay 2 controladores configurados (Shared Device, p8929 "PN Remote Controller Cantidad" = 2), pero todavía solo está conectado uno de ellos, el LED de PN no parpadea en verde (según se indica en la documentación), sino en rojo.	Cuando hay 2 controladores configurados (Shared Device, p8929 "PN Remote Controller Cantidad" = 2), pero todavía solo está conectado uno de ellos, el LED de PN no parpadea en verde (según se indica en la documentación), sino en rojo.	Ninguno.		-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	X	X	-	-	-	-	X	X	X	-	-	-	4.4
AP01091545	Alarma no documentada A50010 en PROFINET CBE20.	La alarma no documentada A50010 en PROFINET CBE20 se emite cuando está ajustado un Name of Station no válido.	Corregir el "Name of Station" de PROFINET CBE20 (p8940).		-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	X	X	X	X	-	-	X	-	X	X	X	-	4.4
AP01107353	Al determinar la topología real de una red PROFINET por medio del Editor de topología de STEP7, en los módulos CU310-2 PN y CU320-2 PN se muestran los puertos 1 y 2 para la interfaz PROFINET y, erróneamente, también el puerto 1 de la interfaz LAN (X127).	Al determinar la topología real de una red PROFINET por medio del Editor de topología de STEP7, en los módulos CU310-2 PN y CU320-2 PN se muestran los puertos 1 y 2 para la interfaz PROFINET y, erróneamente, también el puerto 1 de la interfaz LAN (X127).	Ninguno.		-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	X	X	X	X	-	-	X	X	X	X	X	-	4.4

ARTSPlusRQ	Descripción breve	Circunstancia	Posible solución	DO afectado	Familia de dispositivos																													Nuevo desde
					802D-sl	828D	828D-2	CX32	CX32-2	D410	D410-2	D425	D425-2	D435	D435-2	D445	D445-2	D455-2	D4xx	DC Master	G120_C	G120_Sinamics_Pro	G130	G150	GL150	GM150	NCU7xx	S110	S120	S120-ACDrive	S150	SL150	SM120	SM150	
SINAMICS_SW - Comunicación PROFINET																																		
AP01120130	La alarma A01910 "B_camp Consig Timeout" no desaparece tras el restablecimiento de la comunicación.	Interfaz PROFINET integrada de los módulos CU310-2 PN y CU320-2 PN: Si se reparametriza el fallo F01910 "B_camp Consig Timeout" a una alarma (p2118=1910 y p2119=2), entonces se mantiene presente la alarma, aunque la comunicación funcione de nuevo correctamente.	Ninguno.		-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	X	X	X	X	-	-	X	X	X	X	X	-	4.4
SINAMICS_SW - Regulación																																		
AP00516843	Al parametrizar un engranaje en p0432/p0433, éste no se incluye en la posición.	Si se parametriza un engranaje en p0432/p0433, éste sólo se incluye en la velocidad, pero no en la posición.	Dado el caso, puede lograrse una conversión de la posición activando el seguimiento de posición en p0411.0.		X	X	X	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	X	-	-	-	X	X	-	-	X	X	X	X	X	-	-	-	2.6 SP2 HF11
AP00891150	En caso de regulación vectorial con encóder, la precisión de par puede reducirse en el rango por debajo del 30% de la velocidad asignada del motor si partiendo de velocidades elevadas (p. ej., de debilitamiento de campo) se frena con una rapidez tal que la adaptación de Lh no pueda realizar el seguimiento de la inductancia magnetizante del modelo de motor lo suficientemente rápido.	En caso de regulación vectorial con encóder, la precisión de par puede reducirse en el rango por debajo del 30% de la velocidad asignada del motor si partiendo de velocidades elevadas (p. ej., de debilitamiento de campo) se frena con una rapidez tal que la adaptación de Lh no puede realizar el seguimiento de la inductancia magnetizante del modelo de motor lo suficientemente rápido. Para velocidades pequeñas, la adaptación de Lh se desactiva internamente de forma automática, y el resultado de la adaptación queda como los últimos valores calculados.	Tras la medición en parada, se recomienda realizar siempre una medición en giro, en la que se determinan la inductancia magnetizante y la característica de saturación. A continuación puede desconectarse la adaptación de Lh (p1780, bit 2 = 0).	Vector	-	-	-	-	X	-	-	-	-	-	-	-	-	-	X	-	-	-	X	X	-	-	-	X	X	X	-	-	-	4.3 SP1
AP01086940	Si el regulador tecnológico está parametrizado como fuente de señales para ESM y utiliza una entrada analógica como señal de valor real (P2264), no se detectará rotura de hilo (A3505) durante el modo ESM si es que ya se había producido antes de la activación de ESM. Con ello, ESM no conmuta a la fuente de consignas alternativa (P3882). ESM sigue utilizando el regulador PID como fuente de señales y el valor real del regulador tecnológico permanece en 0 debido a la rotura de hilo. P3889 ?CO/BO: ESM palabra de estado? bit 3? Valor real regulador tecnológico (p2264) perdido? permanece en 0.	Si el regulador tecnológico está parametrizado como fuente de señales para ESM y utiliza una entrada analógica como señal de valor real (P2264), no se detectará rotura de hilo (A3505) durante el modo ESM si es que ya se había producido antes de la activación de ESM. Con ello, ESM no conmuta a la fuente de consignas alternativa (P3882). ESM sigue utilizando el regulador PID como fuente de señales y el valor real del regulador tecnológico permanece en 0 debido a la rotura de hilo. P3889 ?CO/BO: ESM palabra de estado? bit 3? Valor real regulador tecnológico (p2264) perdido? permanece en 0.	Para asegurar que se utilice la consigna de velocidad correcta en el modo ESM en cualquier circunstancia, debe ajustarse P3881 "ESM Fuente de consignas" a 1: "Consigna fija de velocidad 15 (p1015)".		-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	X	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	4.4

ARTSPlusRQ	Descripción breve	Circunstancia	Posible solución	DO afectado	Familia de dispositivos																											Nuevo desde
					802D-sl	828D	828D-2	CX32	CX32-2	D410	D410-2	D425	D425-2	D435	D435-2	D445	D445-2	D455-2	D4xx	DC Master	G120_C	G120_Sinamics_Peo	G130	G150	GL150	GM150	NCU7xx	S110	S120	S120-ACDrive	S150	SL150	SM120	SM150	
SINAMICS_SW - Safety Integrated																																		
AP00719209	En comparación con la versión V2.5 SP1, el tiempo de reacción total al seleccionar Safety Integrated Extended Functions a través de PROFIsafe puede prolongarse unos 30 ms en el peor de los casos.	En comparación con la versión V2.5 SP1, el tiempo de reacción total al seleccionar Safety Integrated Extended Functions a través de PROFIsafe puede prolongarse unos 30 ms en el peor de los casos. Esto puede provocar un aumento del recorrido en inercia. En la prueba de recepción de la maquinaria de serie que hasta la fecha se accionaba con V2.5 SP1 y en la que ahora se utiliza V2.6 SP1, debe comprobarse si esto es relevante para la seguridad en la aplicación correspondiente.	Si el mayor tiempo de reacción resulta crítico, éste puede reducirse en la unidad de accionamiento ajustando un ciclo de vigilancia más corto para las Safety Extended Functions (p9500/p9300).		-	-	-	X	-	-	-	-	-	-	-	-	-	X	-	-	-	X	X	-	-	-	X	X	X	-	-	-	2.6 SP2 HF11
AP00808654	Al utilizar un módulo de motor de doble eje y las Safety Integrated Extended Functions, en la configuración siguiente - p9511 en un accionamiento del módulo de motor de doble eje = 1 ms - p9511 en el otro accionamiento del módulo de motor de doble eje = 0 ms (= aplicar el ciclo DP) - PROFIBUS isócrono con ciclo PROFIBUS distinto a 1 ms se producen avisos de error.	Al utilizar un módulo de motor de doble eje y las Safety Integrated Extended Functions, en la configuración siguiente - p9511 en un accionamiento del módulo de motor de doble eje = 1 ms - p9511 en el otro accionamiento del módulo de motor de doble eje = 0 ms (= aplicar el ciclo DP) - PROFIBUS isócrono con ciclo PROFIBUS distinto a 1 ms se producen los avisos de error C01711 "SI Motion CU: Defecto en canal de vigilancia" con el valor de fallo 1020 y C30711 "SI Motion MM: Defecto en canal de vigilancia" con el valor de fallo 1020.	En el accionamiento con p9511 = 0 ms, ajustar ciclo PROFIBUS distinto de 0 ms.		-	-	-	X	-	-	-	X	-	X	-	X	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	X	-	-	-	-	-	4.3 SP1
AP00836947	La descarga de un proyecto con un PROFIsafe parametrizado (también con Safety Basic Functions vía PROFIsafe) falla si el módulo de motor aún no contiene la versión de SW adecuada.	La descarga de un proyecto con PROFIsafe parametrizado (P9601.3 = 1) se cancela con el aviso de error "P9601[0]: valor no admitido" si las versiones de SW se diferencian de la siguiente forma en la Control Unit y el módulo de motor: La Control Unit tiene la versión V2.6 pero el módulo de motor aún tiene la versión V2.5 o al revés. El fallo "9601[0]: valor no admitido" también aparece en las condiciones mencionadas si el proyecto se guarda directamente en la tarjeta CF mediante la opción "Cargar en sistema de archivos".	Esperar la actualización automática del módulo de motor, luego desconectar y conectar y realizar de nuevo la descarga del proyecto.		-	-	-	X	-	-	-	-	-	-	-	-	-	X	-	-	-	X	X	-	-	-	X	X	X	-	-	-	4.4
AP01008359	Si una parada de prueba de las vigilancias de movimiento Safety Integrated falla debido a la falta de la habilitación de impulsos al comenzar dicha parada de prueba, puede ocurrir que los avisos C01798 "SI Motion CU: Parada de prueba en curso" o C30798 "SI Motion MM: Parada de prueba en curso" sigan presentes incluso después de cancelar la parada de prueba.	Si una parada de prueba de las vigilancias de movimiento Safety Integrated falla debido a la falta de la habilitación de impulsos al comenzar dicha parada de prueba (Alarma C01711 "SI Motion CU: Defecto en canal de vigilancia" o C30711 "SI Motion MM: Defecto en canal de vigilancia" con valor de fallo 1005 "Impulso ya suprimido en sel. parada de prueba"), puede ocurrir que los avisos C01798 "SI Motion CU: Parada de prueba en curso" o C30798 "SI Motion MM: Parada de prueba en curso" sigan presentes incluso después de cancelar la parada de prueba.	Reiniciar parada de prueba. Los avisos C01798 y C30798 desaparecen después de que la parada de prueba se ejecute correctamente.	Servo/Vector	-	-	X	X	-	-	-	-	-	-	-	-	-	X	-	-	-	-	-	-	-	-	X	X	-	X	-	-	4.4

ARTSPlusRQ	Descripción breve	Circunstancia	Posible solución	DO afectado	Familia de dispositivos																													Nuevo desde
					802D-sl	828D	828D-2	CX32	CX32-2	D410	D410-2	D425	D425-2	D435	D435-2	D445	D445-2	D455-2	D4xx	DC Master	G120_C	G120_Sinamics_Pos	G130	G150	GL150	GM150	NCU7xx	S110	S120	S120-ACDrive	S150	SL150	SM120	SM150	
SINAMICS_SW - Safety Integrated																																		
AP01052623	Safety Extended Functions sin encóder: al rebasarse el límite de velocidad SBR, además de los avisos esperados C01706/30706 puede que se muestren también los avisos C01711/C30711 con valor de fallo 3.	Safety Extended Functions sin encóder p9506 "SI Motion Especificación de función (Control Unit)" = 1 "Safety sin encóder": al rebasarse el límite de velocidad SBR, además de los avisos esperados C01706 "SI Motion CU: Límite de SAM/SBR superado" y C30706 "SI Motion MM: Límite de SAM/SBR superado", puede que se muestren también los avisos C01711 "SI Motion CU: Defecto en canal de vigilancia" y C30711 "SI Motion MM: Defecto en canal de vigilancia", ambos con el valor de fallo 3 "La diferencia entre los valores reales de posición (r9713) de los dos canales de vigilancia es mayor que la tolerancia de p9542/p9342". Los avisos se pueden confirmar.	- No hacer caso de las alarmas adicionales. - Aumentar p9542 "SI Motion Comp. valor real Tolerancia (cruzada) (Control Unit)" a los valores recomendados en el manual de listas para operación sin encóder.	Servo/Vector	-	-	X	-	X	-	-	-	-	-	-	-	-	-	X	-	-	-	X	X	-	-	-	-	X	X	X	-	-	-	4.4
AP01060498	En caso de módulos de motor de doble eje y distintos ajustes de los ciclos del regulador de intensidad p0115[0], puede que surjan problemas relacionados con las Safety Extended Functions.	Safety Extended Functions con módulos de motor de doble eje y distintos ajustes de los ciclos del regulador de intensidad p0115[0]. Se dan los siguientes síntomas de error: 1. El módulo de motor ya no responde si se ha parametrizado Safety con encóder (p9506 "SI Motion Especificación de función" = 0) y los ciclos de captación de valor real Safety (p9511/p9311) están ajustados de manera diferente en los dos objetos de accionamiento. 2. No se puede salir de STO y se muestra "Evento interno" (r9722.7 = 0) cuando en el accionamiento que tiene el ciclo del regulador de intensidad más grande se ha parametrizado Safety sin encóder (p9506 "SI Motion Especificación de función" > 0).	- Ajustar al mismo valor los ciclos del regulador de intensidad p115[0]; para 1: ajustar al mismo valor el ciclo de captación del valor real Safety (p9511/p9311).	Servo/Vector	-	-	X	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	X	-	-	-	-	-	-	-	-	-	X	-	-	-	-	-	4.4
AP01061872	Si p9547 "SI Motion Histéresis de velocidad" está ajustado a valores muy pequeños y está habilitada la Safety Extended Function "n<nx con histéresis y filtrado" (p9501.16 = 1 "SI Motion Habilit. funciones seguras") con el filtrado activado (p9545 "SI Motion SSM Tiempo de filtro" > 0), es posible que el aviso de error autorizado C01711 "SI Motion CU: Defecto en canal de vigilancia" con valor de fallo 232 "La diferencia entre el valor de velocidad filtrado de los dos canales de vigilancia es mayor que la tolerancia de histéresis en p9547/p9347" no se pueda confirmar.	Si p9547 "SI Motion Histéresis de velocidad" está ajustado a valores muy pequeños y está habilitada la Safety Extended Function "n<nx con histéresis y filtrado" (p9501.16 = 1 "SI Motion Habilit. funciones seguras") con el filtrado activado (p9545 "SI Motion SSM Tiempo de filtro" > 0), es posible que el aviso de error autorizado C01711 "SI Motion CU: Defecto en canal de vigilancia" con valor de fallo 232 "La diferencia entre el valor de velocidad filtrado de los dos canales de vigilancia es mayor que la tolerancia de histéresis en p9547/p9347" no se pueda confirmar.	Aumentar el valor de p9547/p9347 "SI Motion Histéresis de velocidad".	Servo/Vector	-	-	X	-	X	-	-	-	-	-	-	-	-	-	X	-	-	X	-	-	-	-	X	X	X	X	X	-	-	-	4.4

ARTSPlusRQ	Descripción breve	Circunstancia	Posible solución	DO afectado	Familia de dispositivos																												Nuevo desde
					802D-sl	828D	828D-2	CX32	CX32-2	D410	D410-2	D425	D425-2	D435	D435-2	D445	D445-2	D455-2	D4xx	DC Master	G120_C	G120_Sinamics_Peo	G130	G150	GL150	GM150	NCU7xx	S110	S120	S120-ACDrive	S150	SL150	SM120	SM150	
SINAMICS_SW - Safety Integrated																																			
AP01063313	Después de una interrupción del cable DRIVE-CLiQ entre CU310-2 y TM54F, tras volver a enchufar el cable DRIVE-CLiQ está presente la alarma A35015 "TM54F: Motor Module sustituido o configuración incoherente".	Después de una interrupción del cable DRIVE-CLiQ entre CU310-2 y TM54F, tras volver a enchufar el cable DRIVE-CLiQ está presente la alarma A35015 "TM54F: Motor Module sustituido o configuración incoherente".	Mientras se notifique en el parámetro r10055 "SI TM54F Estado de comunicación específico del accionamiento" del TM54F que se ha establecido la comunicación con el accionamiento de la CU310-2 (y no haya otros fallos presentes), es posible el funcionamiento sin incidencias incluso estando presente la alarma A35015. Para eliminar la alarma, es preciso conectar y volver a desconectar la unidad de accionamiento.		-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	X	-	-	-	-	4.4
AP01064838	Si se debe disparar la función ESR de Sinamics cuando, estando activadas las funciones de seguridad, se perturba la comunicación con el maestro PROFIsafe (F-PLC), en algunos tipos de fallo de la comunicación el disparo de ESR funciona solamente una vez. Por tanto, tras un disparo debe realizarse un Power Off.	El problema del disparo único solo se da en las siguientes condiciones: - Extended Safety Functions controladas mediante PROFIsafe - Solo existe un fallo de la comunicación PROFIsafe, no un fallo de toda la comunicación PROFIBUS/PROFInet	Tras el disparo de ESR debido a un fallo de comunicación (el bit 9723.2 es 1), realizar un Power Off de Sinamics. En el PLC de seguridad solo debe utilizarse la activación de valores de seguridad positiva (failsafe values) si la STO resultante es el procedimiento deseado para detener el accionamiento.	Servo/Vector	-	-	X	-	X	-	-	-	-	-	-	-	-	X	-	-	-	-	-	-	-	-	X	X	X	X	-	-	-	4.4
AP01065442	Avisos esporádicos C01711/C30711 "SI Motion P1: Defecto en canal de vigilancia" con el rearranque al vuelo estando habilitadas las Safety Extended Functions y en caso de sucesión rápida de la cancelación de STO y CON/DES1.	Si se utiliza la función de rearranque al vuelo con las Safety Extended Functions habilitadas, pueden producirse esporádicamente los avisos C01711/C30711 "SI Motion P1: Defecto en canal de vigilancia" si entre la cancelación de STO y CON/DES1 transcurren menos de 400 ms. Resulta irrelevante si durante la ejecución de la función de rearranque al vuelo hay alguna función de seguridad seleccionada.	Al utilizar la función de rearranque al vuelo, respetar un tiempo de espera entre la cancelación de STO y CON/DES1 de al menos 400 ms. Alternativamente: Confirmar los avisos C01711/C30711 "SI Motion P1: Defecto en canal de vigilancia" con la "confirmación segura" (Internal Event Acknowledge).		-	-	-	-	X	-	-	-	-	-	-	-	-	X	-	-	X	-	-	-	-	-	-	X	X	-	-	-	-	4.4
AP01067484	Esporádicamente, si están habilitadas las Safety Extended Functions con p9501 "SI Motion Habilit. funciones seguras" > 0, tras estacionar y desestacionar varias veces puede producirse el aviso de error C01711 "Si Motion CU: Defecto en canal de vigilancia" con el valor de fallo 3 "La diferencia entre los valores reales de posición (r9713) de los dos canales de vigilancia es mayor que la tolerancia de p9542/p9342".	Esporádicamente, si están habilitadas las Safety Extended Functions con p9501 "SI Motion Habilit. funciones seguras" > 0, tras estacionar y desestacionar varias veces puede producirse el aviso de error C01711 "Si Motion CU: Defecto en canal de vigilancia" con el valor de fallo 3 "La diferencia entre los valores reales de posición (r9713) de los dos canales de vigilancia es mayor que la tolerancia de p9542/p9342".	Desconectar/conectar		-	-	X	-	X	-	-	-	-	-	-	-	-	X	-	-	-	-	-	-	-	X	X	X	X	X	-	-	-	4.4

ARTSPlusRQ	Descripción breve	Circunstancia	Posible solución	DO afectado	Familia de dispositivos																													Nuevo desde
					802D-sl	828D	828D-2	CX32	CX32-2	D410	D410-2	D425	D425-2	D435	D435-2	D445	D445-2	D455-2	D4xx	DC Master	G120_C	G120_Sinamics_Peo	G130	G150	GL150	GM150	NCU7xx	S110	S120	S120-ACDrive	S150	SL150	SM120	SM150	
SINAMICS_SW - Safety Integrated																																		
AP01073390	A partir de la descripción actual del valor de fallo 11 del fallo F01682 no se puede saber de manera inequívoca la causa del error.	El fallo F01682 con valor de fallo 11 se debe a la siguiente causa: en el parámetro p9506 "SI Motion Especificación de función" se han parametrizado funciones de vigilancia sin encóder (bit 1 = 1). Al mismo tiempo, en el parámetro p9601 "SI Habilit. funciones integradas en accionamiento" no se han parametrizado vigilancias de movimiento integradas en el accionamiento (bit 2 = 0). Este ajuste no está permitido, ya que las funciones de vigilancia sin encóder solo se admiten con vigilancias de movimiento integradas en el accionamiento. Por lo tanto, después de guardar y realizar un PowerOff/On se emite el fallo F01682 con valor de fallo 11. A partir de la descripción actual de este valor de fallo no se puede saber de manera inequívoca la causa del error.	No parametrizar funciones de vigilancia sin encóder (bit 1 = 0) en el parámetro p9506 "SI Motion Especificación de función". O bien parametrizar las vigilancias de movimiento integradas en el accionamiento (bit 2 = 1) en el parámetro p9601 "SI Habilit. funciones integradas en accionamiento".	Servo/Vector	-	-	-	-	X	-	-	-	-	-	-	-	-	-	X	-	X	X	-	-	-	-	-	X	X	X	-	-	-	-	4.4
AP01075738	Las Safety Extended Functions sin encóder (p9506 "SI Motion Especificación de función" > 0) no son posibles en caso de módulos de motor monoeje con ciclo del regulador de intensidad p0115[0] = 31,25 µs ni en caso de módulos de motor de doble eje con p0115[0] = 62,5 µs en ambos accionamientos y p9506 > 0 en al menos un accionamiento.	Las Safety Extended Functions sin encóder (p9506 "SI Motion Especificación de función" > 0) no son posibles en caso de módulos de motor monoeje con ciclo del regulador de intensidad p0115[0] = 31,25 µs ni en caso de módulos de motor de doble eje con p0115[0] = 62,5 µs en ambos accionamientos y p9506 > 0 en al menos un accionamiento. Se muestra el aviso de error F30802 "Etapa de potencia: Desbordamiento de segmentos de tiempo".	Ninguno.	Servo	-	-	X	-	X	-	-	-	-	-	-	-	-	-	X	-	-	-	-	-	-	-	-	-	X	-	-	-	-	-	4.4
AP01076818	Si se utilizan las Safety Functions y se controlan a través de PROFIsafe, no se permite enchufar posteriormente el Motor Module, ni conectar posteriormente la tensión de alimentación para el Motor Module.	Si se utilizan las Safety Basic Functions o las Safety Extended Functions y se controlan a través de PROFIsafe, al enchufar posteriormente el Motor Module, o al conectar posteriormente la tensión de alimentación para el Motor Module, no se establece la comunicación PROFIsafe. El accionamiento permanece en el estado "Bloqueo de conexión". El diagnóstico del host de seguridad notifica "Detectado timeout del sistema F".	Debe garantizarse que el Motor Module esté conectado en el momento de arrancar la Control Unit, o que como muy tarde se conecte junto con la Control Unit. En caso contrario, si se enchufa o se conecta posteriormente el Motor Module, debe realizarse un Power On en la Control Unit.	Servo/Vector	-	-	-	-	X	-	-	-	-	-	-	-	-	-	X	-	-	-	X	X	-	-	-	-	X	X	X	-	-	-	4.4
AP01077242	La causa y el remedio para el fallo F01652 "SI CU: Ciclo de vigilancia ilegal" con valor de fallo 109 no se han descrito correctamente.	La causa y el remedio para el fallo F01652 "SI CU: Ciclo de vigilancia ilegal" con valor de fallo 109 no se han descrito correctamente. Las descripciones correctas son las siguientes: - Causa del valor de fallo = 109: si las funciones de vigilancia de movimiento están parametrizadas sin encóder (p9506), el ciclo de captación de valor real (p9511) debe ser igual a 250 µs. - Remedio para el valor de fallo = 109: en p9511, ajustar un ciclo de captación de valor real igual a 250 µs.	Tener en cuenta la descripción corregida.		-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	X	-	-	-	-	-	-	4.4
AP01077416	Descripción de p9306/p9506 "SI Motion Especificación de función" incompleta.	La descripción de los valores de ajuste de los parámetros p9306/p9506 "SI Motion Especificación de función" es incompleta. La descripción completa es la siguiente: Valor 0: "Safety con encóder y vigilancia de aceleración (SAM)/tiempo de retardo", Valor 1: "Safety sin encóder con vigilancia de rampa de frenado (SBR)", Valor 3: "Safety sin encóder con vigilancia de aceleración (SAM)/tiempo de retardo"	No se requiere solución.		-	-	X	-	X	-	-	-	X	-	X	-	X	X	-	-	-	-	-	-	-	-	-	X	X	X	-	-	-	-	4.4

ARTSPlusRQ	Descripción breve	Circunstancia	Posible solución	DO afectado	Familia de dispositivos																												Nuevo desde
					802D-sl	828D	828D-2	CX32	CX32-2	D410	D410-2	D425	D425-2	D435	D435-2	D445	D445-2	D455-2	D4xx	DC Master	G120_C	G120_Sinamics_Peo	G130	G150	GL150	GM150	NCU7xx	S110	S120	S120-ACDrive	S150	SL150	SM120	SM150	
SINAMICS_SW - Safety Integrated																																			
AP01077809	No se permite activar la función de copia para los parámetros de Safety Integrated mediante STARTER/SCOUT en el modo offline si Safety Integrated no está habilitado.	No se permite activar la función de copia para los parámetros de Safety Integrated mediante STARTER/SCOUT en el modo offline si Safety Integrated no está habilitado (selección de la función Safety ajustada a "Sin Safety Integrated"). Si se descarga un proyecto con la función de copia activada en el modo offline sin estar habilitado Safety Integrated, se emite el fallo F01663 "SI CU: Copia de los parámetros SI rechazada".	Tomar las medidas de ayuda descritas para el fallo F01663 "SI CU: Copia de los parámetros SI rechazada".		-	-	X	-	X	-	-	-	-	-	-	-	-	X	-	X	X	-	-	-	-	-	X	X	X	X	-	-	-	4.4
AP01082704	Si se ha seleccionado SS2 o debido a una función de vigilancia se ha disparado una parada E/D/C, al infringirse una SOS en la siguiente transición a una parada B de la SOS, se anula la selección de parada B->A solo una vez que ha transcurrido el tiempo de transición. Por tanto, en esta fase no hay ninguna vigilancia de aceleración activa para el proceso de frenado.	Si se ha seleccionado SS2 o debido a una función de vigilancia se ha disparado una parada E/D/C, al infringirse una SOS en la siguiente transición a una parada B de la SOS, se anula la selección de parada B->A solo una vez que ha transcurrido el tiempo de transición. Por tanto, en esta fase no hay ninguna vigilancia de aceleración activa para el proceso de frenado.	Esta prolongación del tiempo de reacción para el caso más desfavorable debe tenerse en cuenta, y el tiempo de paso de parada B a parada A (p9556/p9356) debe acortarse según corresponda.	Servo/Vector	-	-	X	-	X	-	-	-	-	-	-	-	-	X	-	-	-	-	-	-	-	X	X	X	X	X	-	-	-	4.4
AP01084902	En caso de funcionamiento de Safety sin encóder con motores síncronos, según el tipo de motor o el estado de carga puede producirse el error C01711 "SI Motion CU: Defecto en canal de vigilancia" con los valores de fallo 1041/1042/1043. Los valores de ajuste de p9588, p9589, p9783 para evitar el aviso de error son difíciles de determinar.	En caso de funcionamiento de Safety sin encóder con motores síncronos, según el tipo de motor o el estado de carga puede producirse el error C01711 "SI Motion CU: Defecto en canal de vigilancia" con el valor de fallo 1041 "Intensidad absoluta insuficiente (sin encóder)", 1042 "Error de coherencia intensidad/tensión" o 1043 "Demasiados procesos de aceleración". Los remedios mencionados en la documentación requieren un ajuste bastante preciso de los parámetros p9588 "SI Motion Captación valor real sin encóder Intensidad mínima (Control Unit)", p9589 "SI Motion Tolerancia de tensión Aceleración (Control Unit)" y p9783 "SI Motion Motor síncrono Corriente impuesta sin encóder". Como estos parámetros en parte se influyen mutuamente, este proceso puede resultar complejo y debe realizarse de manera específica para la instalación.	Realizar un ajuste preciso con p9588, p9589 y p9783.	Servo/Vector	-	-	X	-	X	-	-	-	-	-	-	-	-	X	-	-	-	-	-	-	-	X	X	X	-	-	-	-	4.4
AP01090853	Si p9500/p9300 "SI Motion Ciclo de vigilancia" no es un múltiplo entero del ciclo del regulador de intensidad p0115[0] "Intervalos de muestreo para lazos de regulación internos", pueden producirse fallos durante el arranque del sistema de accionamiento.	Si p9500/p9300 "SI Motion Ciclo de vigilancia" no es un múltiplo entero del ciclo del regulador de intensidad p0115[0] "Intervalos de muestreo para lazos de regulación internos", pueden producirse los siguientes comportamientos anómalos/fallos durante el arranque del objeto de accionamiento: - F01200 "CU: Gestión de segmentos de tiempo Error de software interno" con valor de fallo 1009, F01000 "Error de software interno" con valor de fallo hex 259_04DE, F30652 "SI MM: Ciclo de vigilancia ilegal" con valor de fallo 101. - El Motor Module deja de ser accesible. La etapa de potencia desaparece de la vista general de topología en Starter. Se puede acceder a la máscara de Safety (para deshacer el cambio), pero ya no se puede salir de ella.	Restablecer los ajustes de fábrica y volver a poner en marcha el objeto de accionamiento. Además, ajustar p9500/p9300 "SI Motion Ciclo de vigilancia" como múltiplo entero del ciclo del regulador de intensidad p0115[0] "Intervalos de muestreo para lazos de regulación internos". Para la CU305 debe tenerse en cuenta que p0115[0] está ajustado de forma fija a 250 us y no puede modificarse.		-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	X	X	-	-	-	-	-	X	X	X	-	-	-	-	4.4

ARTSPlusRQ	Descripción breve	Circunstancia	Posible solución	DO afectado	Familia de dispositivos																																				Nuevo desde
					802D-sl	828D	828D-2	CX32	CX32-2	D410	D410-2	D425	D425-2	D435	D435-2	D445	D445-2	D455-2	D4xx	DC Master	G120_C	G120_Sinamics_Pos	G130	G150	GL150	GM150	NCU7xx	S110	S120	S120-ACDrive	S150	SL150	SM120	SM150		
SINAMICS_SW - Safety Integrated																																									
AP01095434	Con SDI con especificación de consigna 0 y motor síncrono, aparece el fallo de Safety C01716/C30716 "SI Motion: Tolerancia para sentido de movimiento seguro superada" o C01711/C30711 (3) "SI Motion: Defecto en canal de vigilancia".	Si la intensidad absoluta parametrizada en p9783 "SI Motion Motor síncrono Corriente impuesta sin encóder" es igual a la intensidad mínima ajustada en p9588 "SI Motion Captación valor real sin encóder Intensidad mínima" y el accionamiento síncrono funciona en marcha en vacío, puede producirse una alarma errónea de una función de vigilancia Safety, como p. e. C01716/C30716 "SI Motion: Tolerancia para sentido de movimiento seguro superada" o para la alarma C01711/C30711 "SI Motion: Defecto en canal de vigilancia".	Ajustar el parámetro p9783 "SI Motion Motor síncrono Corriente impuesta sin encóder" por lo menos a 1,2 veces el valor de 9588 "SI Motion Captación valor real sin encóder Intensidad mínima".	Servo/Vector	-	-	-	-	X	-	-	-	-	-	-	-	-	-	X	-	-	-	-	-	-	-	-	X	X	X	-	-	-	-	4.4
AP01111628	Si el parámetro p9546 "SI Motion SSM Límite de velocidad" contiene valores altos (>3000 r/min) y al mismo tiempo está habilitada la Safety Extended Function "n<nx: Histéresis y filtrado" (p9501 "SI Motion Habil. funciones seguras" bit 16=1) y hay un eje giratorio, puede producirse el aviso de error C01711 "SI Motion CU: Defecto en canal de vigilancia" con los valores de fallo 75 "Límite de velocidad n<nx" o 233 "Límite nx + tolerancia de histéresis".	Si el parámetro p9546 "SI Motion SSM Límite de velocidad" contiene valores altos (>3000 r/min) y al mismo tiempo está habilitada la Safety Extended Function "n<nx: Histéresis y filtrado" (p9501 "SI Motion Habil. funciones seguras" bit 16=1) y hay un eje giratorio, puede producirse el aviso de error C01711 "SI Motion CU: Defecto en canal de vigilancia" con los valores de fallo 75 "Límite de velocidad n<nx" o 233 "Límite nx + tolerancia de histéresis".	- Modificar ligeramente p9546 (p. e. ajustar valor +/-5) - Ajustar p9546 < 3000 r/min (si la aplicación lo permite) - Bloquear la función "n<nx Histéresis y filtrado" mediante p9501 bit 16=0 (si la aplicación lo permite) - En caso necesario, reducir el ciclo Safety p9500 "SI Motion Ciclo de vigilancia" (no con G120)		-	-	X	-	X	-	-	-	-	-	-	-	-	-	X	-	-	X	-	-	-	-	-	X	X	X	X	-	-	-	4.4
AP01112024	La función de seguridad SDI ("Safe Direction") no se puede parametrizar offline.	Cuando se crea offline por primera vez un proyecto STARTER/SCOUT para una Control Unit que admite la función de seguridad SDI ("Safe Direction"), no es posible parametrizar SDI en modo offline.	Parametrizar la función de seguridad SDI en modo online o subir un proyecto; tras ello, se podrá parametrizar SDI completamente también en modo offline.		-	-	X	-	X	-	-	-	X	-	X	-	X	X	-	-	-	X	-	-	-	-	-	X	X	X	X	-	-	-	4.4
AP01122329	Al utilizar el freno combinado en combinación con vigilancias de movimientos habilitadas y seguras, puede aparecer esporádicamente el aviso C01711 "SI Motion P1: Defecto en un canal de vigilancia" con el valor de aviso 3.	Si la intensidad de frenado del freno combinado sobrepasa la intensidad máxima del convertidor, entonces, en combinación con las vigilancias de movimientos habilitadas y seguras, puede aparecer esporádicamente el aviso no autorizado C01711 "SI Motion P1: Defecto en canal de vigilancia" con el valor de aviso 3 "La diferencia entre los valores reales de posición (r9713) de los dos canales de vigilancia es mayor que la tolerancia de p9542/p9342".	Reducir p3856 "Intensidad de frenado del freno combinado".		-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	X	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	4.4
AP01127246	Los parámetros p9554/p9354 "SI Motion Tiempo transición PARADA E a SOS (SBH)" se muestran erróneamente en la lista de experto para CU305. No tienen ninguna función para la CU305 y no está permitido utilizarlos. Una parametrización de p9554/p9354 puede producir el error no confirmable C01711/C30711 "SI Motion CU: Defecto en un canal de vigilancia" con valor de fallo 39 "Tiempo de transición PARADA E a SOS (p9554/p9354)".	Los parámetros p9554/p9354 "SI Motion Tiempo transición PARADA E a SOS (SBH)" se muestran erróneamente en la lista de experto para CU305. No tienen ninguna función para la CU305 y no está permitido utilizarlos. Una parametrización de p9554/p9354 puede producir el error no confirmable C01711/C30711 "SI Motion CU: Defecto en un canal de vigilancia" con valor de fallo 39 "Tiempo de transición PARADA E a SOS (p9554/p9354)".	Resetear p9554/p9354 al valor por defecto 100.		-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	X	-	-	-	-	-	-	4.4

ARTSPlusRQ	Descripción breve	Circunstancia	Posible solución	DO afectado	Familia de dispositivos																													Nuevo desde
					802D-sl	828D	828D-2	CX32	CX32-2	D410	D410-2	D425	D425-2	D435	D435-2	D445	D445-2	D455-2	D4xx	DC Master	G120_C	G120_Sinamics_Pos	G130	G150	GL150	GM150	NCU7xx	S110	S120	S120-ACDrive	S150	SL150	SM120	SM150	
SINAMICS_SW - SIMOTION																																		
AP01078494	Si se selecciona la macro de parámetros p0700 = 1 "SIMOTION(PM000001.XML)" para el Terminal Module TM31, las salidas digitales no se cablean correctamente.	Se establecen las siguientes conexiones: p4038 interconectado con r2091.8; p4039 interconectado con r2091.9; p4040 interconectado con r2091.10; p4041 interconectado con r2091.11. Las siguientes interconexiones son correctas: p4038 interconectado con r2090.8; p4039 interconectado con r2090.9; p4040 interconectado con r2090.10; p4041 interconectado con r2090.11.	Establecer manualmente las interconexiones correctas.	TM31	-	-	-	-	X	-	-	-	-	-	-	-	-	-	X	-	-	-	-	-	-	-	-	-	X	-	-	-	-	-	4.4
SINAMICS_SW - Topología																																		
AP00710801	La configuración automática con BLM y SLM no es posible si al menos uno de los componentes está repetido.	La configuración automática con BLM y SLM no es posible si al menos uno de los componentes está repetido.	Realice la configuración offline con ayuda del asistente de STARTER.		-	-	-	X	-	-	-	-	-	X	-	X	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	X	-	-	-	-	-	2.6 SP2 HF11
AP00956121	En una topología con dos módulos CUA31/CUA32 como mínimo, si se insertan al menos 2 componentes DRIVE-CLiQ (p. ej. encóders) en los módulos CUA de forma incorrecta (es decir, de manera distinta a lo configurado en la topología teórica), en la Control Unit se produce el fallo F01003 "Retardo de acuse al acceder a memoria".	En una topología con dos módulos CUA31/CUA32 como mínimo, si se insertan al menos 2 componentes DRIVE-CLiQ (p. ej. encóders) en los módulos CUA de forma incorrecta (es decir, de manera distinta a lo configurado en la topología teórica), en la Control Unit se produce el fallo F01003 "Retardo de acuse al acceder a memoria".	Insertar los componentes DRIVE-CLiQ correctamente y realizar a continuación un Power Off/On.		-	-	-	-	X	-	-	-	-	-	-	-	-	X	-	-	-	-	-	-	-	-	-	X	-	-	-	-	-	4.3 SP2
AP01085875	Si en una Control Unit funcionan una alimentación tipo chasis y un cabezal de alta frecuencia, se produce el aviso de fallo F01340 "Topología: Demasiados componentes en una línea".	Si en una Control Unit funcionan una alimentación tipo chasis y un cabezal de alta frecuencia, se produce el aviso de fallo F01340 "Topología: Demasiados componentes en una línea". En la documentación del usuario no se indica que esta topología no está permitida.	Utilizar una Control Unit propia para la alimentación tipo chasis.	ActiveLineModule	-	-	-	-	X	-	-	-	-	-	-	-	-	-	X	-	-	-	-	-	-	-	-	-	X	-	-	-	-	-	4.4
AP01087737	Si se conectan más de 3 SMI a un Motor Module (mediante un Hub Module), no se asignarán a diferentes motores durante la puesta en marcha automática.	Si se conectan más de 3 SMI a un Motor Module (mediante un Hub Module), no se asignarán a diferentes motores durante la puesta en marcha automática. En su lugar, se produce una asignación de los 3 primeros SMI a los encóders 1 a 3 respectivamente.	Si hay más de 3 SMI en un Motor Module, la asignación de los SMI a los juegos de datos de encóder debe realizarse offline en STARTER.	Servo/Vector	-	-	X	-	X	-	-	-	-	-	-	-	-	-	X	-	-	-	-	-	-	-	-	-	X	X	X	-	-	-	4.4

ARTSPlusRQ	Descripción breve	Circunstancia	Posible solución	DO afectado	Familia de dispositivos																													Nuevo desde
					802D-sl	828D	828D-2	CX32	CX32-2	D410	D410-2	D425	D425-2	D435	D435-2	D445	D445-2	D455-2	D4xx	DC Master	G120_C	G120_Sinamics_Peo	G130	G150	GL150	GM150	NCU7xx	S110	S120	S120-ACDrive	S150	SL150	SM120	SM150	
SINAMICS_SW - Trace																																		
AP01101145	Si se utiliza la funcionalidad Trace, pueden producirse alarmas no documentadas (rango de números de alarma 2050 - 2099).	Si se utiliza la funcionalidad Trace, pueden producirse alarmas no documentadas (rango de números de alarma 2050 - 2099). Las alarmas significan lo siguiente: A02050 "Trace: Arranque imposible". Trace está ya arrancado. A02055 "Trace: Duración de registro demasiado corta". El valor del período de registro es demasiado pequeño. El valor mínimo es el doble del tiempo del ciclo de registro. A02056 "Trace: Ciclo de registro demasiado corto". El tiempo del ciclo de registro seleccionado es menor que el ciclo base ajustado p0110[0]. A02057 "Trace: Ciclo de segmento de tiempo ilegal". El ciclo de segmentos de tiempo seleccionado no se corresponde con ningún segmento de tiempo disponible. A02058 "Trace: Ciclo de segmentos de tiempo para Trace sin fin no válido". El ciclo de segmentos de tiempo seleccionado no puede utilizarse para el Trace sin fin. A02059 "Trace: Ciclo de segmentos de tiempo para 2 x 8 canales de registro no válido". El ciclo de segmento de tiempo seleccionado no puede utilizarse para más de 4 canales de registro. A02060 "Trace: Falta señal a registrar". - No se ha especificado ninguna señal a registrar. - Las señales especificadas no son válidas. A02061 "Trace: Señal ilegal". - La señal indicada no existe. - La señal indicada no puede ser registrada en la memoria Trace. A02062 "Trace: Señal disparo ilegal". - No se ha especificado ninguna señal de disparo. - La señal indicada no existe. - La señal indicada no es de coma fija. - La señal indicada no puede usarse como señal de disparo para la memoria Trace. A02063 "Trace: Tipo de datos ilegal". El formato de datos especificado para seleccionar la señal mediante una dirección física no es válido. A02070 "Trace: Parámetro no modificable". Si Trace está activado no es posible modificar su parametrización. A02075 "Trace: Tiempo de predisparo demasiado grande". El tiempo de predisparo ajustado debe ser inferior al valor de la duración de registro. A02099 "Trace: Memoria de la Control Unit insuficiente". Reducir el consumo de memoria, p. ej. de la siguiente forma: - Reducir la duración de registro. - Incrementar el tiempo de ciclo de registro. - Reducir el número de señales que se desea registrar.	Ninguno.		-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	X	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	4.4

ARTSPlusRQ	Descripción breve	Circunstancia	Posible solución	DO afectado	Familia de dispositivos																													Nuevo desde
					802D-sl	828D	828D-2	CX32	CX32-2	D410	D410-2	D425	D425-2	D435	D435-2	D445	D445-2	D455-2	D4xx	DC Master	G120_C	G120_Sinamics_Pro	G130	G150	GL150	GM150	NCU7xx	S110	S120	S120-ACDrive	S150	SL150	SM120	SM150	
SINAMICS_SW - Trace																																		
AP01116295	En accionamientos vectoriales, la frecuencia de impulsos r1801 actual en registros de Trace (STARTER) en motores con un n.º de pares de polos mayor que 1 se muestra demasiado grande.	En accionamientos vectoriales, la frecuencia de impulsos r1801 actual en registros de Trace (STARTER) se muestra demasiado grande con respecto al factor del n.º de pares de polos actual del motor (r0313[MDS]). El comportamiento de regulación del accionamiento no queda afectado por esto. La visualización en la lista de experto en el parámetro r1801 es correcta.	Ninguno.		-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	X	-	-	-	X	X	-	-	-	-	X	X	X	-	-	-	4.4
SINAMICS_SW - Carga/Descarga																																		
AP00893231	Los proyectos que hayan sido guardados en una tarjeta MMC usando la función de STARTER "Cargar en sistema de archivos" no son ejecutables en la CU305.	Los proyectos que hayan sido guardados en una tarjeta MMC usando la función de STARTER "Cargar en sistema de archivos" no son ejecutables en la CU305.	Cargar el proyecto directamente en el equipo.	Servo	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	X	-	-	-	-	-	-	4.3 SP1
AOP_SW - Generalidades																																		
AP01059877	Al realizar la sincronización horaria entre AOP y SINAMICS aparece la alarma A01099 "Tolerancia para sincronización horaria rebasada".	Si en el AOP30 está activada la sincronización en tiempo real del accionamiento, éste se sincronizará con la hora del AOP30 al activarlo, o cada día a las 02:00 si está en modo de servicio continuo. Si la diferencia entre la hora del accionamiento y la hora del AOP es superior a 1 s, la alarma A01099 aparecerá brevemente en el accionamiento, pero se retirará de inmediato. Esto no afecta al funcionamiento.	No existe ningún modo de evitarlo.		-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	X	-	-	-	X	X	-	-	-	-	X	-	X	-	-	-	4.4
AOP_SW - AOP30																																		
AP01065767	Si se desplaza el accionamiento mediante AOP30 en modo LOCAL, es posible que el accionamiento se detenga con un error de tensión de red aunque esté activado el rearranque automático después de un corte de la tensión de red.	Si se desplaza el accionamiento mediante AOP30 en modo LOCAL, es posible que el accionamiento se detenga con un error de tensión de red aunque esté activado el rearranque automático después de un corte de la tensión de red.	En tal caso, confirmar el fallo a través de AOP y volver a conectar el accionamiento.		-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	X	-	-	-	X	X	-	-	-	-	X	-	X	-	-	-	4.4
AOP_SW - Actualización																																		
AP01097556	Pérdida del firmware en caso de corte de la tensión de alimentación durante la actualización	Una vez obtenida la autorización del usuario, el AOP30 carga el firmware correspondiente a una determinada versión de software de accionamiento. Al hacerlo, parpadea en la pantalla la siguiente indicación: "Cargando el programa... No apagar." Si pese a ello, durante los últimos 10 s de la carga se corta la alimentación de tensión, el firmware del equipo se destruye y solo se enciende el LED rojo FAULT.	El AOP30 puede reactivarse usando un PC y un programa de carga disponible en Internet. El software y las instrucciones se encuentran en http://support.automation.siemens.com/WW/llisapi.dll/26292443?func=ll&objId=26292443&objAction=csView&nodeid0=18530149&lang=de&siteid=csius&aktprim=0&extranet=standard&viewreg=WW&load=content (archivo AOP30_V2.4.exe)		-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	X	-	-	-	4.4
DCBLib_SINAMICS_RT - Generalidades																																		
AP00454790	r21002 y r21003 no se actualizan en modo offline.	r21002 y r21003 no se actualizan en modo offline (lista de experto).	Los parámetros r21002 y r21003 se pueden determinar en el diálogo Ajustar grupos de ejecución. El valor de r21002 corresponde a p115[0], r21003 corresponde a r7901[15]		-	-	-	X	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	X	X	-	-	X	X	X	X	-	-	X	X	X	X	X	X	4.3 SP2

ARTSPlusRQ	Descripción breve	Circunstancia	Posible solución	DO afectado	Familia de dispositivos																													Nuevo desde
					802D-sl	828D	828D-2	CX32	CX32-2	D410	D410-2	D425	D425-2	D435	D435-2	D445	D445-2	D455-2	D4xx	DC Master	G120_C	G120_Sinamics_Pos	G130	G150	GL150	GM150	NCU7xx	S110	S120	S120-ACDrive	S150	SL150	SM120	SM150	
DCBLib_SINAMICS_RT - DCC																																		
AP01085770	Si se utiliza el bloque DCC RGJ (generador de rampa con redondeo) en el modo de operación con redondeo activado (RQN = 1), el valor de entrada X no debe ser superior a 200,0. Si se utilizan valores de entrada mayores, el retorno continúa efectuándose de momento de manera continua y con redondeo. A partir de un valor de salida Y de aprox. 60% del valor de entrada inicial, la salida adquiere el valor de entrada actual.	Si se utiliza el bloque DCC RGJ (generador de rampa con redondeo) en el modo de operación con redondeo activado (RQN = 1), el valor de entrada X no debe ser superior a 200,0. Si se utilizan valores de entrada mayores, el retorno continúa efectuándose de momento de manera continua y con redondeo. A partir de un valor de salida Y de aprox. 60% del valor de entrada inicial, la salida adquiere el valor de entrada actual.	El esquema DCC debe configurarse siempre de modo que el valor de entrada X del bloque RGJ se limite a valores inferiores a 200,0.		-	-	-	X	-	-	X	-	X	-	X	-	X	X	-	X	-	-	X	X	X	X	-	-	X	X	X	X	X	X	4.4
AP01095087	DCC: Después de la primera descarga, la salida VLD en el bloque SAV muestra erróneamente como válida la entrada Y de modo esporádico.	Después de la primera descarga al dispositivo de destino, la salida VLD del bloque SAV indica esporádicamente que el valor de la salida Y ha sido leído de la memoria remanente y es válido.	Repetir la descarga al dispositivo de destino.		-	-	-	X	-	-	-	-	-	-	-	-	-	X	X	-	-	X	X	X	X	-	-	X	X	X	X	X	X	4.4
AP01110577	Caída de la CU al descargar una versión incompatible de DCBLib y a continuación descargar la versión compatible.	Si al actualizar un proyecto de la V4.3 a la V4.4 se olvida actualizar también la DCBLib de SINAMICS, al descargar el proyecto se produce una caída de la Control Unit.	Actualizar la DCBLib de SINAMICS a la versión V4.4 y a continuación realizar un Power Off/On de la Control Unit.		-	-	-	X	-	X	-	-	-	X	-	X	X	-	-	-	-	X	X	X	X	-	-	X	X	X	X	-	-	4.4
Encoder_Dummy - Regulación																																		
AP00993605	Con un ciclo del regulador de intensidad de 31,25 µs (p0115), al desenchufar/enchufar el encóder DQI se produce el fallo F07901 "Accto: Motor Sobrevelocidad".	Si se utiliza un motor con encóder DQI, al ajustar p0112=5/p115=31,25 puede producirse el aviso de error F07901 "Accto: Motor Sobrevelocidad". Este fallo aparece al desactivar el encóder, desenchufarlo/enchufarlo y a continuación volver a activarlo.	Ninguno.		-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	X	-	-	-	-	-	-	-	-	X	-	X	-	-	-	-	-	4.4
FH1 Funktionsh S120 - Generalidades																																		
AP01115131	En un grupo de accionamientos en el modo de operación VECTOR solo puede estar activado el Reg. Vdc-máx en un Motor Module.	En un grupo de accionamientos en el modo de operación VECTOR solo puede estar activado el Reg. Vdc-máx en un Motor Module; de lo contrario, puede producirse una breve aceleración del eje antes del frenado.	Ninguno.		-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	X	-	-	-	-	-	-	-	-	-	X	-	-	-	-	-	4.4
LH1 Listenh S120/S150 - Generalidades																																		
AP01077982	El error F07493 "RP: Desbordamiento del rango de valores para la posición real" aparece al utilizar un encóder lineal en CU305	Si se utiliza un encóder lineal, hay que asegurarse de que se respeten los tamaños de sistema; esto significa lo siguiente: a) p407*p2503/(2^p418*10^7) debe ser inferior a 1 b) p407*p2503/(2^p419*10^7) debe ser inferior a 1			-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	X	-	-	-	-	-	-	-	X	X	X	X	-	-	-	4.4

ARTSPlusRQ	Descripción breve	Circunstancia	Posible solución	DO afectado	Familia de dispositivos																													Nuevo desde
					802D-sl	828D	828D-2	CX32	CX32-2	D410	D410-2	D425	D425-2	D435	D435-2	D445	D445-2	D455-2	D4xx	DC Master	G120_C	G120_Sinamics_Pos	G130	G150	GL150	GM150	NCU7xx	S110	S120	S120-ACDrive	S150	SL150	SM120	SM150	
LH1 Listenh S120/S150 - Safety Integrated																																		
AP01104176	Si se modifica el ciclo regulador de intensidad con la función Safety activada para una etapa de potencia Chassis de 400µs a 125µs, al arrancar la CU la próxima vez aparece el aviso F01650, valor de fallo 1000; se requiere un test de recepción.	Si se modifica el ciclo regulador de intensidad con la función Safety activada para una etapa de potencia Chassis de 400µs a 125µs, al arrancar la CU la próxima vez aparece el aviso F01650, valor de fallo 1000; se requiere un test de recepción.	Complemento de la solución de F01650, valor de fallo 1000: - Comprobar el tiempo de ciclo para las Safety Integrated Basic Functions (r9780) y adaptar la suma de verificación de consigna (p9799)		-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	X	-	X	-	-	-	4.4
AP01104727	En el aviso de fallo C01711.1012 faltan medidas de solución adicionales	En el aviso de fallo C01711.1012 faltan medidas de solución adicionales. Actualmente sólo se mencionan las dos medidas: actualizar la versión de software del módulo de sensores y comprobar la igualdad de los parámetros del encóder.	Medidas adicionales: - Comprobar la conexión de encóder; comprobar posibles influencias CEM		-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	X	-	X	-	-	-	4.4
LH7 Listenh S110 - Safety Integrated																																		
AP01127356	Los parámetros p9580/p9380 "SI Motion Supresión de impulsos Retardo Fallo del bus" se muestran erróneamente en la lista de experto para CU305. No tienen ninguna función para la CU305 y no está permitido utilizarlos. Una parametrización de p9580/p9380 no produce el comportamiento esperado de una reacción DES3 con supresión retardada de impulsos. El accionamiento se detiene inmediatamente en caso de fallo de bus.	Los parámetros p9580/p9380 "SI Motion Supresión de impulsos Retardo Fallo del bus" se muestran erróneamente en la lista de experto para CU305. No tienen ninguna función para la CU305 y no está permitido utilizarlos. Una parametrización de p9580/p9380 no produce el comportamiento esperado de una reacción DES3 con supresión retardada de impulsos. El accionamiento se detiene inmediatamente en caso de fallo de bus.	Resetear p9580/p9380 al valor por defecto 0.		-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	X	-	-	-	-	-	-	4.4
STARTER - Generalidades																																		
AP01039750	Limitación del valor real en el regulador tecnológico (p2267, p2268)	A partir de la versión V4.4 se puede especificar una limitación del valor real en el regulador tecnológico. La limitación se activa por medio de p2252.3. Los valores de limitación se especifican en los parámetros p2267(Máx) y p2268(Mín) y están predefinidos con un valor predeterminado de -200% (p2268) y +200% (p2267). Las pantallas de STARTER no admiten esta función por el momento.	La activación de la limitación (P2252.3) y la especificación de los valores de limitación (p2267, p2268) deben realizarse a través de la lista de experto.		-	-	X	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	X	-	-	-	X	X	-	-	X	X	X	X	X	-	-	-	4.4