Conditions marginales et restrictions fonctionnelles ainsi que remarques concernant la configuration et l'exploitation

Ces informations et remarques sont prioritaires par rapport à tout autre type de documentation

Veuillez lire ces remarques attentivement car elles contiennent des informations importantes relatives à l'installation et à l'utilisation de votre système.

SINAMICS software V4.4 incl. SSP pour STARTER

ARTSPlusRQ	Description succincte	Domaine	Remède	DO concerné	Gamme d'appareils																													Nouveau depuis
					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_Pxx	G130	G150	GL150	GM150	NCU7xx	S110	S120	S120-ACDrive	S150	SL150	SM120	SM150	
SINAMICS_SW																																		
AP01074373	Si un composant est retiré puis réenfiché sur un hub DRIVE-CLiQ, celui-ci peut de façon sporadique ne pas retourner à l'état Prêt à fonctionner.	Des composants DRIVE-CLiQ qui sont retirés puis réenfichés en succession rapide sur un hub DRIVE-CLiQ (DMC20), par ex. en raison d'un câble défectueux (faux contact), peuvent de façon sporadique ne pas retourner à l'état Prêt à fonctionner.	Mettre la CU hors/sous tension.		-	-	X	-	X	-	-	-	-	-	-	-	-	X	-	-	-	-	-	-	-	X	-	X	-	-	-	-	-	4.4
AP01114212	En cas de choix du STO avec un ordre ON immédiat, 1 s peut s'écouler avant que les impulsions ne soient délivrées. Le défaut n'est visible que pour les blocs de puissance pourvus de PS ASIC 2.	En cas de choix du STO avec un ordre ON immédiat, 1 s peut s'écouler avant que les impulsions ne soient délivrées. Le défaut n'est visible que pour les blocs de puissance pourvus de PS ASIC 2.	Prendre le bloc de puissance avec ASIC 3.		-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	X	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	4.4
SINAMICS_SW - Généralités																																		
AP00330263	Les informations relatives aux cycles de charge de la partie puissance, affichées dans les indices 1 à 4 des paramètres r0206, r0207 et r0209 dans la liste pour expert, sont partiellement incorrectes. La valeur de l'indice 0 est valide	Les informations relatives aux cycles de charge de la partie puissance, affichées dans les indices 1 à 4 des paramètres r0206, r0207 et r0209 dans la liste pour expert, sont partiellement incorrectes. La valeur de l'indice 0 est valide	néant	Servo/Vector	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	X	X	-	-	-	-	-	4.4
AP00866399	Pas d'alarme si p4099 "TMxx Entrées/sorties Période d'échantillonnage" n'est pas un multiple entier du temps de cycle de communication DRIVE-CLiQ.	Si un Terminal Module TM31 ou TM15 DI/DO est exploité dans une ligne DRIVE-CLiQ comportant des Motor Modules ou un Terminal Module TM41, pour lesquelles un nombre entier de temps de cycle du régulateur de courant p0115(0) ou de périodes d'échantillonnage p4099 ne rentre pas dans les périodes d'échantillonnage p4099 des modules mentionnés, les évaluations des modules et la communication DRIVE-CLiQ fonctionnent en décalage les unes par rapport aux autres sans qu'une alarme correspondante ne soit générée.	Régler p4099 "TMxx Entrées/sorties Période d'échantillonnage" sur des multiples entiers du temps de cycle du régulateur de courant p0115(0) le plus rapide ou sur la période d'échantillonnage p4099 la plus rapide du TM41.	TM41	-	-	X	-	X	-	-	-	-	-	-	-	-	X	-	-	-	X	X	-	-	X	-	X	X	X	-	-	-	4.3 SP1
AP00970305	Après le rétablissement des réglages usine, des alarmes dont la cause a été éliminée peuvent subsister dans la mémoire tampon des alarmes. Il peut même y avoir des entrées en double.	Après le rétablissement des réglages usine, des alarmes dont la cause a été éliminée peuvent subsister dans la mémoire tampon des alarmes (r2110 "Numéro d'alarme", r2123 "Heure d'apparition de l'alarme en millisecondes" et r2125 "Heure de suppression de l'alarme en millisecondes"). Il peut même y avoir des entrées en double.	Supprimer les entrées de la mémoire tampon des alarmes en réglant p2111 "Alarmes Compteur" = 0.		-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	X	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	4.4
AP01007029	MeS automatique impossible avec DMC20 et DME20.	Lors de l'utilisation d'un DMC20 ou d'un DME20, l'affectation des composants DQ raccordés au hub est impossible après une MeS automatique.	Configurer le projet en mode hors ligne à l'aide de STARTER.	Servo/Vector	-	-	X	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	X	-	-	-	-	-	-	-	X	-	X	X	X	-	-	-	4.4

ARTSPlusRQ	Description succincte	Domaine	Remède	DO concerné	Gamme d'appareils																												Nouveau depuis
					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 - Généralités																																			
AP01055114	F3x885 après l'enfichage et le déstationnement de modules SMI et SME.	Si des modules SMI ou SME stationnés sont connectés à la ligne DRIVE-CLiQ puis immédiatement déstationnés, le défaut F3x885 peut être généré.	Attendre au moins 20 s entre l'enfichage des modules et le déstationnement.	Servo/Vector	-	-	X	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	X	-	-	-	-	-	-	-	X	X	X	X	X	-	-	-	4.4
AP01063302	Pour le Terminal Module TM41, la vitesse indiquée dans le paramètre r1082 "Simulation de capteur Vitesse maximale" ne doit pas être dépassée de manière durable. Sinon, l'écart de traînage entre la position du capteur à simuler et le TM41 peut devenir si important que la simulation de position ne fonctionne plus correctement.	Pour le Terminal Module TM41, la vitesse indiquée dans le paramètre r1082 "Simulation de capteur Vitesse maximale" ne doit pas être dépassée de manière durable. Sinon, l'écart de traînage entre la position du capteur à simuler et le TM41 peut devenir si important que la simulation de position ne fonctionne plus correctement. En présence d'une période d'échantillonnage pour la simulation de codeur incrémental p4099[3] "TM41 Entrées/sorties Période d'échantillonnage Simulation de codeur incrémental" < 250 µs, le défaut F35220 "TM: Fréquence limite pour la sortie de signaux atteinte" est généré au préalable.	- Pour une période d'échantillonnage p4099[3] < 250 µs ne pas reconfigurer le défaut F35220 en une alarme - Pour une période d'échantillonnage p4099[3] >= 250 µs tenir compte de la vitesse maximale dans r1082.		-	-	-	-	X	-	-	-	-	-	-	-	-	X	-	-	-	-	-	-	-	X	-	X	X	X	-	-	-	4.4
AP01063597	Le décalage du top zéro peut être réglé au maximum sur 8192 pour TM41.	Aucune valeur supérieure à 8192 ne peut être réglée dans le paramètre p4426 "TM41 Simulation de capteur Traits pour top zéro". Cette limitation a des répercussions lorsque le réducteur des TM41 est activé et qu'un nombre de traits du capteur d'origine p4408 "TM41 Simulation de capteur Nombre de traits Source de signal" supérieur à 8192 doit être simulé. Le top zéro ne peut dans ce cas qu'être spécifié en l'espace des premiers 8192 traits d'un tour.	Néant.	TM41	-	-	X	-	X	-	-	-	-	-	-	-	-	X	-	-	-	-	-	-	-	X	-	X	X	X	-	-	-	4.4
AP01063931	Pas de changement de la "LED RDY" sur le Terminal Module TM31 lorsque le défaut F03505 "TM: Entrée analogique Rupture de fil" est présent.	Si une rupture de fil de l'entrée analogique se produit sur le Terminal Module TM31, le défaut F03505 "TM: Entrée analogique Rupture de fil" est généré. Ce défaut est également correctement signalé dans STARTER. La "LED RDY" sur le Terminal Module demeure verte malgré la présence du défaut.	Néant.		-	-	X	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	X	X	-	-	X	X	X	X	X	-	X	X	X	X	X	X	4.4
AP01079966	Des défauts de sous-tension et de communication peuvent se produire lors de la mise hors tension du variateur.	Des défauts de sous-tension et de communication peuvent se produire lors de la mise hors tension du variateur, car la surveillance des modules est encore active lorsque leur alimentation ne l'est plus.	Connecter p6623 "CI: Précharge du circuit intermédiaire Mesure via source de signal" sur r70 "CO: Tension de module totale Mesure" (dans le DO AFEM2C) ou acquitter le défaut.		-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	X	-	4.4
AP01083625	Le retrait d'une carte mémoire SD sans utilisation du paramètre p9400 "Retirer la carte mémoire de manière sûre" peut entraîner la signalisation de la carte comme étant toujours enfichée (p9400 = 1, r9401 = 3) et l'impossibilité d'y accéder lorsque celle-ci est enfichée de nouveau.	Le retrait d'une carte mémoire SD sans utilisation du paramètre p9400 "Retirer la carte mémoire de manière sûre" peut entraîner la signalisation de la carte comme étant toujours enfichée (p9400 = 1, r9401 = 3) et l'impossibilité d'y accéder lorsque celle-ci est enfichée de nouveau.	Avant le retrait, régler p9400 = 2 "Demander le retrait sûr de la carte mémoire" et attendre jusqu'à ce que p9400 prenne la valeur 3 "Le retrait sûr est possible".		-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	X	X	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	4.4
AP01087219	Retours à la simulation de capteur du TM41 pour de très basses fréquences.	Dans le mode de fonctionnement p4400 "TM41 Simulation de capteur Mode de fonctionnement" = 1 "SINAMICS" du Terminal Module TM41 en présence de très basses fréquences de traits de moins de 30 traits/s, des retours aux signaux de capteur simulés peuvent se produire.	Néant.	TM41	-	-	X	-	X	-	-	-	-	-	-	-	-	X	-	-	-	-	-	-	-	X	-	X	X	X	-	-	-	4.4

ARTSPlusRQ	Description succincte	Domaine	Remède	DO concerné	Gamme d'appareils																												Nouveau depuis
					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 - Généralités																																			
AP01089511	La période d'échantillonnage pour la simulation de codeur incrémental du TM41 n'est pas contrôlée si une connexion avec un autre capteur a déjà été effectuée.	Le contrôle de la période d'échantillonnage p4099[3] "TM41 Entrées/sorties Période d'échantillonnage - Simulation de codeur incrémental" n'est effectué que si p4420 "CI: TM41 Simulation de capteur Mesure de position" est commuté de zéro à la mesure de position r0479 "CO: Diagnostic Mesure de position du capteur" d'un autre capteur. Si p4420 est commuté de la mesure de position r0479 d'un capteur à r0479 d'un autre capteur, la période d'échantillonnage n'est pas contrôlée de nouveau. L'alarme A35228 "TM: Période d'échantillonnage p4099[3] non valide" n'est alors pas générée ou pas supprimée.	Commencer par régler p4420 "TM41 Simulation de codeur incrémental Mesure de position" sur zéro, puis le régler sur le paramètre r0479 du capteur souhaité.		-	-	X	-	X	-	-	-	-	-	-	-	-	X	-	-	-	-	-	-	-	X	-	X	X	X	-	-	-	4.4
AP01091615	Impossible de détecter les auto-amorçages du module TAS (module de commande thyristors).	Impossible de détecter les auto-amorçages du module TAS (module de commande thyristors).	La surveillance des auto-amorçages peut être désactivée au moyen du paramètre p6070 "PP Surveillance thyristors Mode de fonctionnement".	Vector_GL	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	X	-	-	-	-	-	-	-	-	-	4.4
AP01093600	Pour la CU310-2, le paramètre p0799"CU Entrées/sorties Période d'échantillonnage" Indice 1 : "Période d'échantillonnage pour entrée analogique" commande uniquement le traitement ultérieur des valeurs lues. La lecture de l'entrée analogique s'effectue par conséquent toujours dans un cycle de 1 ms.	Pour la CU310-2, le paramètre p0799"CU Entrées/sorties Période d'échantillonnage" Indice 1 : "Période d'échantillonnage pour entrée analogique" commande uniquement le traitement ultérieur des valeurs lues. La lecture de l'entrée analogique s'effectue par conséquent toujours dans un cycle de 1 ms.	Si des temps de cycle inférieurs à 1 ms ou qui ne sont pas des multiples de 1 ms sont requis, utiliser le TM31.		-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	X	-	-	-	-	4.4
AP01112352	Surveillance de la charge avec p3232 "BI: Surveillance de charge Détection de défaillance de charge" : Si r2198 "CO/BO: Mot d'état Surveillances 2" bit 12 "Surveillance de charge signale un défaut" est lu plus rapidement que le temps de cycle du régulateur technologique (fixé à 4 ms pour G120, égal à p0115[6] "Périodes d'échantillonnage pour boucles de régulation internes" pour les autres appareils) ou enregistré avec la fonction Trace, il se peut que le signal affiché varie entre 0 et 1 bien que le défaut de charge soit présent en permanence.	Surveillance de la charge avec p3232 "BI: Surveillance de charge Détection de défaillance de charge" : Si r2198 "CO/BO: Mot d'état Surveillances 2" bit 12 "Surveillance de charge signale un défaut" est lu plus rapidement que le temps de cycle du régulateur technologique (fixé à 4 ms pour G120, égal à p0115[6] "Périodes d'échantillonnage pour boucles de régulation internes" pour les autres appareils) ou enregistré avec la fonction Trace, il se peut que le signal affiché varie entre 0 et 1 bien que le défaut de charge soit présent en permanence.	Effectuer l'enregistrement Trace avec une autre résolution temporelle. Ne pas continuer le traitement de r2198 bit 12 plus rapidement qu'au rythme du temps de cycle du régulateur technologique.		-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	X	-	X	X	X	X	-	-	-	-	X	X	X	-	-	-	4.4
AP01113948	Des températures trop élevées sont mesurées au niveau de l'entrée de température X520 broches 5 et 6 du VSM10 avec MLFB 6SL3053-0AA00-3AA0.	Des températures trop élevées sont mesurées au niveau de l'entrée de température X520 broches 5 et 6 du VSM10 avec MLFB 6SL3053-0AA00-3AA0. L'erreur de mesure avec une sonde thermométrique KTY à une température ambiante de 20 °C varie entre 15 °C et 20 °C.	Utiliser un VSM10 avec MLFB 6SL3053-0AA00-3AA1 ou un TM31 pour mesurer la température.		-	-	X	-	X	-	-	-	-	-	-	-	-	X	-	-	-	X	X	X	X	X	-	X	-	X	X	X	X	4.4

ARTSPlusRQ	Description succincte	Domaine	Remède	DO concerné	Gamme d'appareils																												Nouveau depuis
					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 - Généralités																																			
AP01120851	La sélection et la désélection du détecteur pour la mesure de la vitesse dans p0580 "Bornes d'entrée du détecteur" déclenchent le défaut suivant F01044 "CU : Données de description incorrectes" avec la valeur de défaut 2 "RUNTIME.acx incorrect".	La sélection et la désélection du détecteur pour la mesure de la vitesse dans p0580 "Bornes d'entrée du détecteur" déclenchent le défaut suivant F01044 "CU : Données de description incorrectes" avec la valeur de défaut 2 "RUNTIME.acx incorrect".	Sauvegarder les paramètres et mettre hors tension/sous tension.		-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	X	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	4.4
AP01128329	Le réducteur de mesure ne fonctionne pas avec Resolver.	Le défaut F07555 "Entraînement codeur : Configuration Suivi de position" est émis lorsque le réducteur de mesure est sélectionné (p0411 "Configuration du réducteur de mesure" = 1) ainsi que Resolver.	Pour acquitter le défaut, reparamétrer le codeur (p0010 "Mise en service de l'entraînement Filtre de paramètre" = 4, p0010 "Mise en service de l'entraînement Filtre de paramètre" = 0).	Servo/Vector	-	-	X	-	X	-	-	-	-	-	-	-	-	X	-	-	-	-	-	-	-	X	X	X	X	X	-	-	-	4.4
AP01130636	La sélection du top zéro avec p0493 "Sélection du top zéro Bornes d'entrée" en cas d'utilisation d'un codeur ayant plusieurs tops zéro ne fonctionne pas en liaison avec le Terminal Module TM41.	La sélection du top zéro avec p0493 "Sélection du top zéro Bornes d'entrée" en cas d'utilisation d'un codeur ayant plusieurs tops zéro ne fonctionne pas en liaison avec le Terminal Module TM41.	Néant.	TM41	-	-	-	-	X	-	-	-	-	-	-	-	-	X	-	-	-	-	-	-	-	X	-	X	X	-	-	-	-	4.4
SINAMICS_SW - Assistant entraînement																																			
AP00325763	Les indications relatives au courant nominal et la puissance nominale du Power Module PM340 dans l'assistant entraînement peuvent différer des données du catalogue	Les indications relatives au courant nominal et la puissance nominale du Power Module PM340 dans l'assistant entraînement peuvent différer des données du catalogue	Lors de la mise en service, sélectionner les Power Modules selon leur MLFB via l'assistant entraînement	Servo/Vector	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	X	-	-	-	-	-	-	-	X	X	X	-	X	-	-	-	4.4
AP01091827	Assistant de mise en service de l'alimentation : impossible de régler une tension de raccordement réduite de l'appareil après une mise en service automatique.	Dans l'assistant de mise en service de l'alimentation, le réglage d'une tension de raccordement réduite de l'appareil (par ex. triphasé 200 V) est impossible si une mise en service automatique en ligne de l'alimentation a été effectuée au préalable.	2 possibilités : - La mise en service initiale de l'alimentation est effectuée en ligne et suivie d'un download des paramètres. - Lors de l'exécution de l'assistant de l'alimentation, commencer par régler une tension de raccordement de l'appareil dans la plage de fonctionnement nominal normale de l'appareil (voir texte explicatif dans l'assistant) ; puis régler le paramètre p0210 "Tension de raccordement des variateurs" dans la liste pour experts sur la valeur requise pour la tension de raccordement réduite.		-	-	-	-	X	-	-	-	-	-	-	-	-	X	-	-	-	-	-	-	-	-	-	X	-	X	-	-	-	4.4
SINAMICS_SW - Intégration à l'entraînement																																			
AP01079757	Dans les masques I/O pour la CX32-2 des connexions non documentées des entrées TOR avec le paramètre p8501 "BI: Transfert de données 1 bit par bit" apparaissent à l'état par défaut.	Dans les masques I/O pour la CX32-2 des connexions non documentées des entrées TOR avec le paramètre p8501 "BI: Transfert de données 1 bit par bit" apparaissent à l'état par défaut.	Ignorer les connexions. Les entrées TOR peuvent être utilisées à volonté par ailleurs (par exemple par la macro paramètre p0700 = 1 "SIMOTION(PM000001.XML)".		-	-	-	-	X	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	4.4

ARTSPlusRQ	Description succincte	Domaine	Remède	DO concerné	Gamme d'appareils																											Nouveau depuis
					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 - AOP30																																		
AP01124623	Sur l'AOP30, aucun texte ne s'affiche pour les blocs de fonction libres du paramètre 20000 et les suivants, seuls des "???" apparaissent.	Sur l'AOP30, aucun texte ne s'affiche pour les blocs de fonction libres du paramètre 20000 et les suivants, seuls des "???" apparaissent.	Néant.		-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	X	-	-	X	X	-	-	-	-	X	-	X	-	-	-	-	4.4
SINAMICS_SW - Commutation du jeu de paramètres																																		
AP01094868	En cas de désélection de p1402 "Régulation du courant et configuration du modèle moteur" Bit 04 "Commande pilote couple-vitesse avec codeur" = 0 pour un enregistrement inactif, la fonction sera également désactivée dans l'enregistrement actif. Le défaut disparaît au prochain changement d'enregistrement.	En cas de désélection de p1402 "Régulation du courant et configuration du modèle moteur" Bit 04 "Commande pilote couple-vitesse avec codeur" = 0 pour un enregistrement inactif, la fonction sera également désactivée dans l'enregistrement actif. Le défaut disparaît au prochain changement d'enregistrement.	Néant.	Servo	-	-	X	-	X	-	-	-	-	-	-	-	-	-	X	-	-	-	-	-	-	-	X	X	X	X	-	-	-	-	4.4
SINAMICS_SW - DCC																																		
AP01078703	Après le chargement dans le système de fichiers, la relecture des sources des diagrammes DCC est impossible à partir de l'appareil cible.	A partir de DCC 2.1 et de SINAMICS 4.4, la mémorisation de sources de diagrammes DCC dans l'appareil cible ainsi que leur relecture à partir de ce dernier sont prises en charge. Ainsi, il est également possible avec un projet STARTER vide de lire le projet à partir de l'appareil cible, puis de l'éditer. L'option de chargement de données supplémentaires est activée via Outils -> Paramètres -> Download -> Archiver les sources de diagrammes DCC et les données supplémentaires sur l'appareil cible ou spécifique à la CPU dans la boîte de dialogue Download. Si une image de carte est créée à l'aide de la fonction "Chargement dans le système de fichiers", les sources de diagrammes DCC ne sont pas relues lors du chargement dans la PG bien qu'un message, indiquant que des données supplémentaires ont été mémorisées dans l'appareil, s'affiche dans l'affichage détaillé lors du download.	Alternative 1 : Charger le projet dans l'appareil cible à partir de la PG Alternative 2 : Conserver le projet source et l'archiver sur la carte Alternative 3 : Exporter les sources de diagrammes DCC au format xml et les importer dans le nouveau projet		-	-	-	-	X	-	-	-	-	-	-	-	-	-	X	X	-	-	X	X	X	X	-	-	X	X	X	X	X	X	4.4
AP01101463	Lors du download d'un package technologique avec une grande topologie, le défaut F1105 "CU: Mémoire insuffisante" peut être généré.	Lors du download d'un package technologique avec une grande topologie, le défaut F1105 "CU: Mémoire insuffisante" peut être généré. Dans ce cas, le package technologique est entièrement chargé dans l'entraînement.	Mettre hors/sous tension		-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	X	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	4.4
SINAMICS_SW - Download																																		
AP01051334	Lors d'un download avec des valeurs non valides dans p2100-p2101, p2118, p2119, p2126, p2127, ces valeurs sont remplacées par leur valeur par défaut et aucune signalisation de défaut n'est générée.	Lors d'un download avec des valeurs non valides dans p2100 "Régler le numéro de défaut pour la réaction sur défaut", p2101 "Réglage de la réaction sur défaut", p2118 "Régler le numéro de signalisation pour le type de signalisation", p2119 "Réglage du type de signalisation", p2126 "Régler le numéro de défaut pour le mode d'acquittement" et p2127 "Réglage du mode d'acquittement", ces valeurs sont remplacées par leur valeur par défaut et aucune signalisation de défaut n'est générée.	Contrôler le réglage des paramètres p2100-p2101, p2118, p2119, p2126, p2127 après le download.		-	-	X	-	X	-	-	-	-	-	-	-	-	X	X	X	X	X	X	X	X	X	X	X	X	X	X	X	X	X	4.4

ARTSPlusRQ	Description succincte	Domaine	Remède	DO concerné	Gamme d'appareils																													Nouveau depuis
					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 - Download																																		
AP01055373	Si, lors du download d'un projet dans le groupe d'entraînement via STARTER/SCOUT, une erreur de comparaison de topologie se produit (r0002 "Affichage d'état" = 33 "Supprimer/Acquitter erreur de topologie"), le défaut F3x802 "Capteur x: Dépassement de tranche de temps" peut être généré après l'élimination de l'erreur de comparaison.	Si, lors du download d'un projet dans le groupe d'entraînement via STARTER/SCOUT, une erreur de comparaison de topologie se produit (r0002 "Affichage d'état" = 33 "Supprimer/Acquitter erreur de topologie"), le défaut F3x802 "Capteur x: Dépassement de tranche de temps" peut être généré après l'élimination de l'erreur de comparaison.	Option a) Effectuer à nouveau le download du projet avec une topologie corrigée. Option b) Effectuer une copie RAM vers ROM, puis un Power Off/On (mise hors/sous tension).	Servo/Vector	X	-	X	-	X	-	-	-	-	-	-	-	-	X	-	-	-	X	X	-	-	X	-	X	-	X	-	-	-	-	4.4
AP01090890	Après le download du projet avec le télégramme Siemens 220 réglé, l'alarme F1042 est déclenchée en mode Vector commande U/f.	Le paramétrage subséquent hors ligne pour le télégramme Siemens 220 (p0922/p2079) connecte le paramètre r1482 (Régulateur de vitesse Sortie action I de couple) au paramètre 2050[7] (IF1 PROFIdrive Réception de PZD Mot). Le paramètre r1482 n'est pas présent en mode VECTOR + commande U/f. Par conséquent, l'alarme F1042 "Erreur de paramètre lors du download du projet" est déclenchée après le download du projet.	La connexion effectuée par le paramétrage subséquent hors ligne p2050[7] = r1482 doit être réglée sur 0 (p2050[7] = 0) avant le download du projet.		-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	X	X	-	-	-	-	X	-	X	-	-	-	-	4.4
AP01091500	La description de la valeur de défaut 100 est absente de la documentation de F01043 "Défaut grave lors du téléchargement du projet".	La valeur de défaut 100 signifie que le téléchargement a été interrompu car aucun ordre d'écriture n'a été reçu par le client de mise en service pendant au moins 30 s (par ex. interruption de la communication).	Néant.		-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	X	X	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	4.4
SINAMICS_SW - DRIVE-CLiQ																																		
AP01082078	Si un SMC20 ou un SMI20 est retiré puis réenfiché sur une CU305 avec PoS et BOP enfiché, parfois ce composant ne retourne pas à l'état Prêt à fonctionner.	Si un SMC20 ou un SMI20 est retiré puis réenfiché sur une CU305 avec PoS et BOP enfiché, parfois ce composant ne retourne pas à l'état Prêt à fonctionner. Aucun défaut n'est affiché, l'état des LED sur la CU reste ROUGE.	Mettre la CU hors/sous tension. Ou retirer le BOP.		-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	X	-	-	-	-	-	-	4.4
AP01095204	Lorsque pour un temps de cycle du régulateur de courant p0115[0] de 31,25 µs des composants DRIVE-CLiQ sont retirés puis réenfichés, l'alarme F01205 "CU: Dépassement de tranche de temps" peut être générée.	Lorsque pour un temps de cycle du régulateur de courant p0115[0] de 31,25 µs des composants DRIVE-CLiQ sont retirés puis réenfichés, l'alarme F01205 "CU: Dépassement de tranche de temps" peut être générée. Le défaut doit être acquitté par une mise hors/sous tension (Power Off/On).	Aucun remède.		-	-	-	-	X	-	-	-	X	-	X	-	X	X	-	-	-	-	-	-	-	-	X	-	X	-	-	-	-	-	4.4
SINAMICS_SW - PoS																																		
AP01104092	En mode MDI via p2654, deux fronts de démarrage sont requis si la position de destination est exactement 0 LU et qu'un bloc de déplacement a été rejeté au préalable.	En mode MDI via p2654 "PoS Spécification directe de consigne/MDI Adaptation de mode" (télégramme standard 110, PZD 12), deux fronts de démarrage sont requis si la position de destination est exactement 0 LU (relatif/absolu) et qu'un bloc de déplacement a été rejeté au préalable (p2641 "PoS rejeter bloc de déplacement").	Indiquer le deuxième front de démarrage via p2650 "PoS Spécif. directe de consigne/MDI Validation de consigne Front" ou spécifier le mode MDI via p2648 "PoS Spécification directe de consigne/MDI Type de positionnement", p2651 "PoS Spécif. directe de consigne/MDI Sélection direction positive" et p2652 "PoS Spécif. directe de consigne/MDI Sélection direction négative" (télégramme standard 111).	Servo/Vector	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	X	X	X	X	-	-	-	4.4

ARTSPlusRQ	Description succincte	Domaine	Remède	DO concerné	Gamme d'appareils																												Nouveau depuis
					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 - PoS																																			
AP01106006	Si la vitesse est limitée au moyen de p2594, l'alarme A7456 n'est pas générée lors d'une limitation à 0 LU/min, si la vitesse n'était pas limitée auparavant.	Lors de la limitation de la vitesse à 0 LU/min via p2594 "PoS Vitesse maximale limitée de l'extérieur", l'alarme A07456 "PoS: Vitesse de consigne limitée" n'est pas générée.	Utiliser la fonction Arrêt intermédiaire pour arrêter l'entraînement (p2640 "BI: PoS arrêt intermédiaire").	Servo/Vector	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	X	X	X	X	-	-	-	4.4
SINAMICS_SW - Mise à niveau																																			
AP00940187	A chaque mise à niveau d'une alimentation de version 2.5 dans STARTER vers une version supérieure ou égale à V2.6, une signalisation indiquant que le paramètre r3508 "Alimentation Facteur Vdc maximum" n'a pas pu être défini est générée.	A chaque mise à niveau d'une alimentation de version 2.5 dans STARTER vers une version supérieure ou égale à V2.6, une signalisation indiquant que le paramètre r3508 "Alimentation Facteur Vdc maximum" n'a pas pu être défini est générée.	Ignorer la signalisation, la valeur du paramètre est réglée correctement.		-	-	-	-	X	-	-	-	-	-	-	-	-	-	X	-	-	-	-	-	-	-	-	-	X	-	X	-	-	-	4.4
SINAMICS_SW - Communication Généralités																																			
AP01033982	Désignation de borne X140 au lieu de X22 pour USS/RS232 avec CU310-2 DP.	Le texte relatif à p2030 "Sélection du protocole de l'interface du bus de terrain", valeur 6 "USS(RS232) sur X140" ne correspond pas au matériel. Le connecteur RS232 sur CU310-2 a la désignation "X22".	Néant.		-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	X	-	-	-	-	4.4
AP01066354	L'établissement d'une connexion d'un contrôleur isochrone perturbe une connexion existante d'un contrôleur PROFIsafe.	Lors de la synchronisation sur un contrôleur isochrone (lien PROFIBUS/PROFINET/SINAMICS), les signalisations Safety Integrated C01711/C30711 "SI Motion: Défaut dans un canal de surveillance" sont générées s'il existe déjà une connexion PROFIsafe. Une connexion à deux contrôleurs est possible dans les cas suivants : avec PROFINET Shared Device ou lorsque deux interfaces PZD (IF1/IF2) sont utilisées. Les signalisations Safety Integrated surviennent toujours pour Extended Safety, mais uniquement de manière sporadique pour Basic Safety.	S'assurer que le contrôleur isochrone démarre avant le contrôleur PROFIsafe.		-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	X	X	X	-	-	-	4.4
AP01109115	La détection de l'appareil en tant que dispositif de stockage de masse dure environ 15 s après l'enfichage du câble USB.	La détection de l'appareil en tant que dispositif de stockage de masse dure environ 15 s après l'enfichage du câble USB.	Néant		-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	X	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	4.4
SINAMICS_SW - Communication CAN																																			
AP00875674	Si un enregistrement partiel CAN (param. Store Com. ou Store Appl.) est lancé sans qu'un enregistrement total n'ait été effectué au moins une fois auparavant, les fichiers ACX correspondants (CCxxxxxx.ACX ou CAxxxxxx.ACX) pourtant présents sous /USER/SINAMICS/DATA/* ne sont pas lus lors du redémarrage et sont donc sans effet. En outre, ces fichiers ne sont pas enregistrés sur une carte mémoire enfichée.	Si un enregistrement partiel CAN (param. Store Com. ou Store Appl.) est lancé sans qu'un enregistrement total n'ait été effectué au moins une fois auparavant, les fichiers ACX correspondants (CCxxxxxx.ACX ou CAxxxxxx.ACX) pourtant présents sous /USER/SINAMICS/DATA/* ne sont pas lus lors du redémarrage et sont donc sans effet. En outre, ces fichiers ne sont pas enregistrés sur une carte mémoire enfichée.	Effectuer un enregistrement total p0977 "Enregistrer tous les paramètres" = 1.		-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	X	X	X	X	X	-	X	X	-	X	X	-	-	4.3 SP1

ARTSPlusRQ	Description succincte	Domaine	Remède	DO concerné	Gamme d'appareils																													Nouveau depuis
					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 - Communication CAN																																		
AP01068349	Affichage du défaut F8701(1) "Changement d'état NMT" dans le r8611 "CAN: Pre-defined Error Field" après la commande NMT CANopen "Reset Node" sur G120.	Après la commande NMT CANopen "Reset Node" sur G120, pour laquelle l'entraînement se trouve à l'état "Fonctionnement", le défaut F8701(1) "Changement d'état NMT" s'affiche dans le r8611 "CAN: Pre-defined Error Field" après redémarrage.	Si la commande NMT CANopen "Reset Node", pour laquelle l'entraînement se trouve à l'état "Fonctionnement", est transmise sur G120, le défaut F8701(1) "Changement d'état NMT" doit être acquitté après le redémarrage afin qu'il ne s'affiche plus dans le r8611 "CAN: Pre-defined Error Field".		-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	X	X	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	4.4
SINAMICS_SW - Communication PROFIBUS																																		
AP01123648	Avertissement A1900(462) en cas de transmission directe PROFIBUS et de défaillances du bus.	L'avertissement A1900 peut s'afficher avec une valeur d'avertissement de 462 lorsque plusieurs relations de transmission directe PROFIBUS sont configurées et si des défaillances du bus se produisent. L'avertissement persiste, même si la communication revient à la normale. L'avertissement ne disparaîtra qu'après un POWER ON. La valeur complémentaire 462 n'est pas documentée car il s'agit d'un problème interne.	Ignorer l'avertissement ou réaliser un Power On.		-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	X	X	X	X	-	-	X	X	X	X	X	-	4.4
SINAMICS_SW - Communication PROFIdrive																																		
AP00957853	L'extension d'un télégramme PROFIdrive en mode hors ligne peut conduire à une erreur lors du download.	Un télégramme PROFIdrive est paramétré via p2079, puis étendu au moyen de connexions personnalisées. Si à la suite de cela un télégramme plus long est paramétré hors ligne, les connexions personnalisées ne sont pas supprimées dans le sens de la consigne (source r2050/r2060). Des connexions incohérentes peuvent donc en résulter sur r2050/r2060. Lors du download, ces connexions incohérentes conduisent à des erreurs.	Supprimer les connexions personnalisées lors de l'extension de télégrammes. Dans le masque STARTER : Communication - Sens de réception.	Servo/Vector	-	-	-	-	X	-	-	-	-	-	-	-	-	X	-	-	-	X	X	-	-	X	-	X	X	X	-	-	-	4.4
SINAMICS_SW - Communication PROFINET																																		
AP00687479	SINAMICS CBE20 ne prend en charge aucun diagnostic PROFIsafe.	SINAMICS CBE20 ne prend en charge aucun diagnostic PROFIsafe.	néant		-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	X	X	-	-	-	-	X	-	X	-	-	-	2.6 SP2 HF11
AP01061301	La LED PN ne clignote pas en vert comme décrit dans la documentation, mais plutôt en rouge, lorsque 2 contrôleurs sont configurés (Shared Device, p8929 "PN Contrôleurs distants Nombre" = 2) et qu'un seul contrôleur est connecté.	La LED PN ne clignote pas en vert comme décrit dans la documentation, mais plutôt en rouge, lorsque 2 contrôleurs sont configurés (Shared Device, p8929 "PN Contrôleurs distants Nombre" = 2) et qu'un seul contrôleur est connecté.	Néant.		-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	X	X	-	-	-	-	X	X	X	-	-	-	4.4
AP01091545	Alarme A50010 non documentée pour PROFINET CBE20.	L'alarme A50010 non documentée est générée pour PROFINET CBE20, lorsqu'un Name of Station illicite est défini.	Corriger PROFINET CBE20 "Name of Station" (p8940).		-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	X	X	X	X	-	-	X	-	X	X	X	-	4.4
AP01107353	Si la topologie réelle d'un réseau PROFINET est déterminée au moyen de l'éditeur de topologie STEP7, le Port 1 et le Port 2 sont affichés pour l'interface PROFINET des modules CU310-2 PN et CU320-2 PN et le Port 1 de l'interface LAN (X127) est en outre affiché à tort.	Si la topologie réelle d'un réseau PROFINET est déterminée au moyen de l'éditeur de topologie STEP7, le Port 1 et le Port 2 sont affichés pour l'interface PROFINET des modules CU310-2 PN et CU320-2 PN et le Port 1 de l'interface LAN (X127) est en outre affiché à tort.	Néant		-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	X	X	X	X	-	-	X	X	X	X	X	-	4.4

ARTSPlusRQ	Description succincte	Domaine	Remède	DO concerné	Gamme d'appareils																												Nouveau depuis
					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 - Communication PROFINET																																			
AP01120130	L'avertissement A01910 "Consigne du bus de terrain Timeout" ne disparaît pas après le retour de la communication.	Interface PROFINET intégrée des modules CU310-2 PN et CU320-2 PN : si le défaut F01910 "Consigne du bus de terrain Timeout" est reparamétré et génère un avertissement (p2118=1910 et p2119=2) , l'avertissement persiste, même si la communication revient à la normale.	Néant.		-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	X	X	X	X	-	-	X	X	X	X	X	-	4.4
SINAMICS_SW - Régulation																																			
AP00516843	Lors du paramétrage d'un réducteur dans p0432/p0433, il n'est pas pris en compte pour la position.	Si un réducteur est paramétré dans p0432/p0433, il est uniquement pris en compte pour la vitesse, mais pas pour la position.	Le cas échéant, la position peut être recalculée par l'activation du suivi de position dans p0411.0.		X	X	X	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	X	-	-	-	X	X	-	-	X	X	X	X	X	-	-	-	2.6 SP2 HF11
AP00891150	Dans le cas de la régulation vectorielle avec capteur, la précision du couple peut baisser dans la plage des vitesses inférieures à 30 % de la vitesse assignée du moteur, lorsqu'un freinage rapide est introduit à partir de vitesses élevées (par ex. défluxage) de telle sorte que l'inductance principale du modèle de moteur ne puisse pas être corrigée suffisamment rapidement par l'adaptation Lh.	Dans le cas de la régulation vectorielle avec capteur, la précision du couple peut baisser dans la plage des vitesses inférieures à 30 % de la vitesse assignée du moteur, lorsqu'un freinage rapide est introduit à partir de vitesses élevées (par ex. défluxage) de telle sorte que l'inductance principale du modèle de moteur ne puisse pas être corrigée suffisamment rapidement par l'adaptation Lh. A des vitesses faibles, l'adaptation Lh est désactivée automatiquement en interne et le résultat de l'adaptation conserve la dernière valeur déterminée.	Il est recommandé de toujours effectuer une mesure en rotation après la mesure à l'arrêt, afin de déterminer l'inductance principale et la caractéristique de saturation. L'adaptation Lh peut ensuite être désactivée (p1780 bit 2 = 0).	Vector	-	-	-	-	X	-	-	-	-	-	-	-	-	X	-	-	-	X	X	-	-	-	X	X	X	-	-	-	4.3 SP1
AP01086940	Si le régulateur technologique est paramétré en tant que source de signal pour la fonction ESM et que celui-ci utilise une entrée analogique en tant que signal de mesure (p2264), une rupture de fil (A3505) ne sera pas détectée en mode ESM si celle-ci était déjà présente avant l'activation de la fonction ESM. Il en résulte que la fonction ESM ne commute pas sur la source de signal alternative (p3882). La fonction ESM continue à utiliser le régulateur PID en tant que source de signal et la mesure du régulateur technologique reste à 0 en raison de la rupture de fil. p3889 "CO/BO: ESM Mot d'état" bit 3 "Mesure du régulateur technologique (p2264) perdue" reste à 0.	Si le régulateur technologique est paramétré en tant que source de signal pour la fonction ESM et que celui-ci utilise une entrée analogique en tant que signal de mesure (p2264), une rupture de fil (A3505) ne sera pas détectée en mode ESM si celle-ci était déjà présente avant l'activation de la fonction ESM. Il en résulte que la fonction ESM ne commute pas sur la source de signal alternative (p3882). La fonction ESM continue à utiliser le régulateur PID en tant que source de signal et la mesure du régulateur technologique reste à 0 en raison de la rupture de fil. p3889 "CO/BO: ESM Mot d'état" bit 3 "Mesure du régulateur technologique (p2264) perdue" reste à 0.	Pour s'assurer que la bonne consigne de vitesse est utilisée dans tous les cas pour le mode ESM, le paramètre p3881 "ESM Source de consigne" doit être réglé sur 1 "Consigne fixe de vitesse 15 (p1015)".		-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	X	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	4.4

ARTSPlusRQ	Description succincte	Domaine	Remède	DO concerné	Gamme d'appareils																											Nouveau depuis
					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	Le temps de réaction total lors de la sélection des fonctions étendues de Safety Integrated via PROFIsafe est prolongé de 30 ms par rapport à la V2.5 SP1 dans le pire des cas.	Le temps de réaction total lors de la sélection des fonctions étendues de Safety Integrated via PROFIsafe est prolongé de 30 ms par rapport à la V2.5 SP1 dans le pire des cas. Cela peut augmenter la distance de poursuite. Lors de l'essai de réception de machines série, exploitées jusqu'à présent avec V2.5 SP1 et sur lesquelles V2.6 SP1 est mis en œuvre, il convient de vérifier si ceci a des implications sur la sécurité de l'application en question.	Si l'augmentation du temps de réaction est critique, le temps de réaction peut être réduit dans le groupe d'entraînement par le réglage d'un cycle de surveillance plus court pour les fonctions étendues de Safety Integrated (p9500/p9300).		-	-	-	X	-	-	-	-	-	-	-	-	-	X	-	-	-	X	X	-	-	-	X	X	X	-	-	-	2.6 SP2 HF11
AP00808654	Lors de l'utilisation d'un Motor Module biaxe et de la fonctionnalité Safety Integrated Extented Functions avec la configuration suivante : - p9511 sur un entraînement du Motor Module biaxe = 1 ms - p9511 sur l'autre entraînement du Motor Module biaxe = 0 ms (= appliquer cycle DP) - PROFIBUS isochrone avec cycle PROFIBUS différent de 1 ms, des signalisations de défaut sont générées.	Lors de l'utilisation d'un Motor Module biaxe et de la fonctionnalité Safety Integrated Extented Functions avec la configuration suivante : - p9511 sur un entraînement du Motor Module biaxe = 1 ms - p9511 sur l'autre entraînement du Motor Module biaxe = 0 ms (= appliquer cycle DP) - PROFIBUS isochrone avec cycle PROFIBUS différent de 1 ms, les signalisations de défaut suivantes sont générées : C01711 "SI Motion CU: Défaut dans un canal de surveillance" avec la valeur de défaut 1020 et C30711 "SI Motion MM: Défaut dans un canal de surveillance" avec la valeur de défaut 1020.	Sur l'entraînement avec p9511 = 0 ms, régler le cycle PROFIBUS au lieu de 0 ms.		-	-	-	X	-	-	-	X	-	X	-	X	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	X	-	-	-	-	-	4.3 SP1
AP00836947	Le téléchargement d'un projet avec PROFIsafe (valable aussi pour les fonctions Safety Basic via PROFIsafe) échoue tant que la version logicielle appropriée n'est pas installée sur le Motor Module.	Le téléchargement d'un projet avec PROFIsafe configuré (p9601.3 = 1) est interrompu avec le message d'erreur "p9601[0] : Valeur illicite" lorsque les versions logicielles dans la Control Unit et le Motor Module diffèrent de la manière suivante : la Control Unit utilise la version V2.6 alors que le Motor Module tourne encore avec la version V2.5 ou inversement. Le défaut "9601[0] : Valeur illicite" se produit également sous les conditions mentionnées lorsque le projet est écrit directement sur la carte CF au moyen de la commande "Chargement dans le système de fichiers".	Attendre la mise à jour automatique du Motor Module, puis mettre hors/sous tension et relancer le téléchargement du projet.		-	-	-	X	-	-	-	-	-	-	-	-	-	X	-	-	-	X	X	-	-	-	X	X	X	-	-	-	4.4
AP01008359	Si un stop pour test des surveillances de mouvement Safety Integrated échoue à son démarrage en raison de l'absence du déblocage des impulsions, il peut arriver que les signalisations C01798 "SI Motion CU: Stop pour test en cours" ou C30798 "SI Motion MM: Stop pour test en cours" restent présents même après la désélection du stop pour test.	Si un stop pour test des surveillances de mouvement Safety Integrated échoue à son démarrage en raison de l'absence du déblocage des impulsions (alarme C01711 "SI Motion CU: Défaut dans un canal de surveillance" ou C30711 "SI Motion MM: Défaut dans un canal de surveillance" avec valeur de défaut 1005 "Impulsions déjà supprimées lors de la sélection du stop pour test"), il peut arriver que les signalisations C01798 "SI Motion CU: Stop pour test en cours" ou C30798 "SI Motion MM: Stop pour test en cours" restent présents même après la désélection du stop pour test.	Relancer le stop pour test. Les signalisations C01798 et C30798 disparaissent dès que le stop pour test a été correctement effectué.	Servo/Vector	-	-	X	X	-	-	-	-	-	-	-	-	-	X	-	-	-	-	-	-	-	-	X	X	-	X	-	-	4.4

ARTSPlusRQ	Description succincte	Domaine	Remède	DO concerné	Gamme d'appareils																													Nouveau depuis
					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																																		
AP01052623	Safety Extended Functions sans capteur : lors du dépassement de la limite de vitesse SBR, outre les signalisations attendues C01706/30706, les signalisations C01711/C30711 avec valeur de défaut 3 sont susceptibles d'être générées.	Safety Extended Functions sans capteur p9506 "SI Motion Spécification de fonction (Control Unit)" = 1 "Safety Integrated sans capteur" : lors du dépassement de la limite de vitesse SBR, outre les signalisations attendues C01706 "SI Motion CU: SAM/SBR Limite dépassée" et C30706 "SI Motion MM: SAM/SBR Limite dépassée", les signalisations C01711 "SI Motion CU: Défaut dans un canal de surveillance" et C30711 "SI Motion MM: Défaut dans un canal de surveillance" sont toutes deux susceptibles d'être générées avec la valeur de défaut 3 "La différence de la mesure de position (r9713) entre les deux canaux de surveillance est supérieure à la plage de tolérance paramétrée dans p9542/p9342". Les signalisations peuvent être acquittées.	- Ignorer les alarmes supplémentaires. - Augmenter p9542 "SI Motion Tolérance comparaison des mesures (croisée) (Control Unit)" aux valeurs recommandées dans le manuel de listes pour le fonctionnement sans capteur.	Servo/Vector	-	-	X	-	X	-	-	-	-	-	-	-	-	X	-	-	-	X	X	-	-	-	X	X	X	-	-	-	4.4
AP01060498	En présence de Motor Modules biaxes et de paramétrages différents des temps de cycle de régulateur de courant p0115[0], les Safety Extended Functions sont susceptibles d'occasionner des problèmes.	Safety Extended Functions avec Motor Modules biaxes et différents paramétrages des temps de cycle de régulateur de courant p0115[0]. Les cas d'erreur suivants peuvent se produire : 1. Le Motor Module ne répond plus, lorsque Safety Integrated avec capteur est paramétré (p9506 "SI Motion Spécification de fonction" = 0) et que les cycles d'acquisition de mesure Safety Integrated (p9511/p9311) sont réglés différemment sur les deux objets entraînement. 2. Impossible de quitter STO et "Evénement interne" (r9722.7 = 0) présent, lorsque Safety Integrated sans capteur est paramétré (p9506 "SI Motion Spécification de fonction" > 0) sur l'entraînement ayant le plus grand temps de cycle de régulateur de courant.	- Régler à l'identique les temps de cycle de régulateur de courant p115[0]. - Concernant 1 : régler à l'identique le cycle d'acquisition de mesure (p9511/p9311).	Servo/Vector	-	-	X	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	X	-	-	-	-	-	-	-	-	X	-	-	-	-	4.4
AP01061872	Pour de très faibles valeurs de p9547 "SI Motion Hystérésis de vitesse" et lorsque la Safety Extended Function "n<nx avec hystérésis et filtrage" est débloquée (p9501.16 = 1 "SI Motion Déblocage fonctions de sécurité") et que le filtrage est activé (p9545 "SI Motion SSM Temps de filtre" > 0), il se peut que la signalisation de défaut justifiée C01711"SI Motion CU: Défaut dans un canal de surveillance" avec la valeur de défaut 232 (différence de mesure de vitesse lissée entre les deux canaux de surveillance supérieure à la tolérance de l'hystérésis paramétrée dans p9547/p9347) ne puisse pas être acquittée.	Pour de très faibles valeurs de p9547 "SI Motion Hystérésis de vitesse" et lorsque la Safety Extended Function "n<nx avec hystérésis et filtrage" est débloquée (p9501.16 = 1 "SI Motion Déblocage fonctions de sécurité") et que le filtrage est activé (p9545 "SI Motion SSM Temps de filtre" > 0), il se peut que la signalisation de défaut justifiée C01711"SI Motion CU: Défaut dans un canal de surveillance" avec la valeur de défaut 232 (différence de mesure de vitesse lissée entre les deux canaux de surveillance supérieure à la tolérance de l'hystérésis paramétrée dans p9547/p9347) ne puisse pas être acquittée.	Augmenter la valeur de p9547/p9347 "SI Motion Hystérésis de vitesse".	Servo/Vector	-	-	X	-	X	-	-	-	-	-	-	-	-	X	-	-	X	-	-	-	-	X	X	X	X	X	-	-	4.4

ARTSPlusRQ	Description succincte	Domaine	Remède	DO concerné	Gamme d'appareils																												Nouveau depuis
					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	Après une déconnexion du câble DRIVE-CLiQ entre CU310-2 et TM54F, l'alarme 35015 "TM54F: Motor Module remplacé ou configuration incohérente" est présente après le réenfichage du câble DRIVE-CLiQ.	Après une déconnexion du câble DRIVE-CLiQ entre CU310-2 et TM54F, l'alarme A35015 "TM54F: Motor Module remplacé ou configuration incohérente" est présente après le réenfichage du câble DRIVE-CLiQ.	Dans la mesure où il est signalé dans le paramètre r10055 "SI TM54F Etat de communication propre à chaque entraînement" du TM54F que la communication a été établie avec l'entraînement de la CU310-2 (et en l'absence de tout autre défaut), un fonctionnement correct est possible même en présence de l'alarme A35015. Le groupe d'entraînement doit être mis hors/sous tension pour supprimer l'alarme.		-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	X	-	-	-	-	4.4
AP01064838	Si la fonction AER du Sinamics doit être déclenchée lorsque la communication avec le maître PROFIsafe (AP de sécurité) est perturbée alors que les fonctions de sécurité sont activées, le déclenchement de la fonction AER ne fonctionne qu'une seule fois pour certains types de défaillance de la communication. Une mise hors tension (Power Off) doit par conséquent être effectuée après un déclenchement.	Le problème du déclenchement unique ne se présente que sous les conditions suivantes : - Safety Extended Functions commandées via PROFIsafe - Seule la communication PROFIsafe présente une défaillance et non pas l'ensemble de la communication PROFIBUS/PROFInet	Après le déclenchement d'une fonction AER en raison d'une défaillance de la communication (bit 9723.2 à 1), effectuer une mise hors tension (Power Off) du Sinamics. Sur l'AP de sécurité, l'activation de valeurs de sécurité ne doit être utilisée que si la fonction STO qui en résulte est la méthode d'immobilisation souhaitée de l'entraînement.	Servo/Vector	-	-	X	-	X	-	-	-	-	-	-	-	-	X	-	-	-	-	-	-	-	-	X	X	X	X	-	-	-	4.4
AP01065442	Apparition sporadique de signalisations C01711/C30711 "SI Motion P1: Défaut dans un canal de surveillance" lors de la reprise au vol avec les Safety Extended Functions débloquées après une succession rapide de la désélection STO et de MARCHE/ARRET1.	Si la fonction Reprise au vol est utilisée lorsque les Safety Extended Functions sont débloquées, les signalisations C01711/C30711 "SI Motion P1: Défaut dans un canal de surveillance" peuvent être générées sporadiquement, si moins de 400 ms s'écoulent entre la désélection STO et MARCHE/ARRET1. Dans ce contexte, le fait qu'une fonction de sécurité soit sélectionnée pendant l'exécution de la fonction Reprise au vol est sans importance.	Lorsque la fonction Reprise au vol est utilisée, respecter un temps d'attente d'au moins 400 ms entre la désélection STO et MARCHE/ARRET1. Alternative : acquitter les signalisations C01711/C30711 "SI Motion P1: Défaut dans un canal de surveillance" par un "acquittement sûr" (Internal Event Acknowledge).		-	-	-	-	X	-	-	-	-	-	-	-	-	X	-	-	X	-	-	-	-	-	X	X	-	-	-	-	4.4
AP01067484	Lorsque les Safety Extended Functions sont débloquées (p9501 "SI Motion Déblocage des fonctions de sécurité" > 0) après plusieurs stationnements et déstationnements, la signalisation de défaut C01711 "SI Motion CU: Défaut dans un canal de surveillance" est susceptible d'être générée sporadiquement avec la valeur de défaut 3 "La différence de la mesure de position (r9713) entre les deux canaux de surveillance est supérieure à la plage de tolérance paramétrée dans p9542/p9342".	Lorsque les Safety Extended Functions sont débloquées (p9501 "SI Motion Déblocage des fonctions de sécurité" > 0) après plusieurs stationnements et déstationnements, la signalisation de défaut C01711 "SI Motion CU: Défaut dans un canal de surveillance" est susceptible d'être générée sporadiquement avec la valeur de défaut 3 "La différence de la mesure de position (r9713) entre les deux canaux de surveillance est supérieure à la plage de tolérance paramétrée dans p9542/p9342".	Mettre hors/sous tension		-	-	X	-	X	-	-	-	-	-	-	-	-	X	-	-	-	-	-	-	-	X	X	X	X	X	-	-	-	4.4

ARTSPlusRQ	Description succincte	Domaine	Remède	DO concerné	Gamme d'appareils																													Nouveau depuis
					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 - Safety Integrated																																		
AP01073390	La cause du défaut ne peut pas être interprétée de manière univoque à partir de la description actuelle de la valeur de défaut 11 du défaut F01682.	Le défaut F01682 avec la valeur de défaut 11 a la cause suivante : Des fonctions de surveillance sans capteur ont été paramétrées dans le paramètre p9506 "SI Motion Spécification de fonction" (bit 1 = 1). Parallèlement, aucune surveillance de mouvement intégrée à l'entraînement n'a été paramétrée dans le paramètre p9601 "SI Déblocage Fonctions intégrées" (bit 2 = 0). Ce paramétrage n'est pas autorisé, car les fonctions de surveillance sans capteur sont uniquement prises en charge par les surveillances de mouvement intégrées à l'entraînement. C'est la raison pour laquelle le défaut F01682 avec la valeur de défaut 11 est généré après la sauvegarde, suivie d'un Power Off/On (mise hors/sous tension). La cause du défaut ne peut pas être interprétée de manière univoque à partir de la description actuelle de cette valeur de défaut.	Ne pas paramétrer les fonctions de surveillance sans capteur dans le paramètre p9506 "SI Motion Spécification de fonction" (bit 1 = 0). Ou paramétrer les surveillances de mouvement intégrées à l'entraînement dans le paramètre p9601 "SI Déblocage Fonctions intégrées" (bit 2 = 1).	Servo/Vector	-	-	-	-	X	-	-	-	-	-	-	-	-	X	-	X	X	-	-	-	-	-	X	X	X	-	-	-	-	4.4
AP01075738	Les Safety Extended Functions sans capteur (p9506 "SI Motion Spécification de fonction" > 0) sont impossibles pour les Motor Modules monoaxes avec un temps de cycle du régulateur de courant p0115[0] = 31,25 µs et pour les Motor Modules biaxes lorsque p0115[0] = 62,5 µs sur les deux entraînements et que p9506 > 0 sur au moins un entraînement.	Les Safety Extended Functions sans capteur (p9506 "SI Motion Spécification de fonction" > 0) sont impossibles pour les Motor Modules monoaxes avec un temps de cycle du régulateur de courant p0115[0] = 31,25 µs et pour les Motor Modules biaxes lorsque p0115[0] = 62,5 µs sur les deux entraînements et que p9506 > 0 sur au moins un entraînement. La signalisation de défaut F30802 "Partie puissance: Dépassement de tranche de temps" est générée.	Néant.	Servo	-	-	X	-	X	-	-	-	-	-	-	-	-	X	-	-	-	-	-	-	-	-	X	-	-	-	-	-	4.4
AP01076818	Lorsque les Safety Functions sont utilisées et commandées via PROFIsafe, l'enfichage ultérieur du Motor Module ou l'enclenchement ultérieur de l'alimentation du Motor Module ne sont pas autorisés.	Lorsque les Safety Basic Functions ou Safety Extended Functions sont utilisées et commandées via PROFIsafe, la communication PROFIsafe n'est pas établie lors de l'enfichage ultérieur du Motor Module ou de l'enclenchement ultérieur de l'alimentation du Motor Module. L'entraînement reste à l'état "Blocage d'enclenchement". L'hôte de sécurité signale "Timeout du système de sécurité détecté" dans son diagnostic.	Il convient de s'assurer que le Motor Module est raccordé lors du démarrage de la Control Unit et qu'il est mis sous tension au plus tard en même temps que la Control Unit. Sinon, une mise sous tension (Power On) doit être effectuée sur la Control Unit lors de l'enfichage ou de l'enclenchement ultérieur du Motor Module.	Servo/Vector	-	-	-	-	X	-	-	-	-	-	-	-	-	X	-	-	-	X	X	-	-	-	X	X	X	-	-	-	4.4
AP01077242	La cause et le remède relatifs au défaut F01652 "SI CU: Temps de cycle de surveillance illicite" avec la valeur de défaut 109 ne sont pas décrits correctement.	La cause et le remède relatifs au défaut F01652 "SI CU: Temps de cycle de surveillance illicite" avec la valeur de défaut 109 ne sont pas décrits correctement. Les descriptions correctes sont : - Cause de la valeur de défaut = 109 : Si les fonctions de surveillance de mouvement sont paramétrées sans capteur (p9506), le cycle d'acquisition de mesure (p9511) doit être égal à 250 µs. - Remède pour valeur de défaut = 109 : Régler le cycle d'acquisition de mesure dans p9511 sur 250 µs.	Prendre en compte la description corrigée.		-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	X	-	-	-	-	-	4.4
AP01077416	La description de p9306/p9506 "SI Motion Spécification de fonction" est incomplète.	La description des valeurs de réglage des paramètres p9306/p9506 "SI Motion Spécification de fonction" est incomplète. La description complète est : Valeur 0 : "Safety Integrated avec capteur et surveillance de l'accélération (SAM) / Temporisation" Valeur 1 : "Safety Integrated sans capteur avec surveillance des rampes de freinage (SBR)" Valeur 3 : "Safety Integrated sans capteur avec surveillance de l'accélération (SAM) / Temporisation"	Aucune solution de contournement nécessaire.		-	-	X	-	X	-	-	-	X	-	X	-	X	X	-	-	-	-	-	-	-	-	X	X	X	-	-	-	4.4

ARTSPlusRQ	Description succincte	Domaine	Remède	DO concerné	Gamme d'appareils																													Nouveau depuis
					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 - Safety Integrated																																		
AP01077809	L'activation de la fonction de copie des paramètres Safety Integrated par STARTER/SCOUT en mode hors ligne lorsque Safety Integrated n'est pas débloqué n'est pas autorisée.	L'activation de la fonction de copie des paramètres Safety Integrated par STARTER/SCOUT en mode hors ligne n'est pas autorisée lorsque Safety Integrated n'est pas débloqué (sélection de la fonction Safety réglée sur "Pas de Safety Integrated"). Lorsqu'un projet avec fonction de copie activée hors ligne alors que Safety Integrated n'est pas débloqué est téléchargé, le défaut F01663 "SI CU: Copie des paramètres SI refusée" est généré.	Appliquer le remède décrit dans le défaut F01663 "SI CU: Copie des paramètres SI refusée".		-	-	X	-	X	-	-	-	-	-	-	-	-	X	-	X	X	-	-	-	-	X	X	X	X	-	-	-	4.4
AP01082704	Si la fonction SS2 a été sélectionnée ou si un STOP E/D/C a été déclenché en raison d'une fonction de surveillance, en cas de dépassement SOS lors de la transition suivante vers un STOP B, la fonction SOS n'est désélectionnée qu'à l'expiration du temps de transition STOP B->A. Par conséquent, dans cette phase aucune surveillance de l'accélération n'est active dans la phase de freinage.	Si la fonction SS2 a été sélectionnée ou si un STOP E/D/C a été déclenché en raison d'une fonction de surveillance, en cas de dépassement SOS lors de la transition suivante vers un STOP B, la fonction SOS n'est désélectionnée qu'à l'expiration du temps de transition STOP B->A. Par conséquent, dans cette phase aucune surveillance de l'accélération n'est active dans la phase de freinage.	Cette prolongation du temps de réponse dans le cas le plus défavorable doit être prise en compte et un temps de transition de STOP B vers STOP A (p9556/9356) suffisamment court doit être sélectionné en conséquence.	Servo/Vector	-	-	X	-	X	-	-	-	-	-	-	-	-	X	-	-	-	-	-	-	-	X	X	X	X	X	-	-	-	4.4
AP01084902	Lors du fonctionnement de Safety Integrated sans capteur avec des moteurs synchrones, en fonction du type de moteur ou de l'état de charge, le défaut C01711 "SI Motion CU: Défaut dans un canal de surveillance" peut être généré avec les valeurs de défaut 1041/1042/1043. Les valeurs de réglage de p9588, p9589, p9783 permettant d'éviter la signalisation de défait sont difficiles à déterminer.	Lors du fonctionnement de Safety Integrated sans capteur avec des moteurs synchrones, en fonction du type de moteur ou de l'état de charge, le défaut C01711 "SI Motion CU: Défaut dans un canal de surveillance" peut être générée avec la valeur de défaut 1041 "Valeur absolue de courant trop faible (sans capteur)", 1042 "Erreur de plausibilité courant/tension" ou 1043 "Trop d'actions d'accélération". Les mesures correctives indiquées dans la documentation requièrent un réglage assez précis des paramètres qui y sont mentionnés p9588 "SI Motion Acquisition de mesure sans capteur Courant minimal (Control Unit)", p9589 "SI Motion Tolérance de tension Accélération (Control Unit)" et p9783 "SI Motion Moteur synchrone Imposition de courant sans capteur". Etant donné que ces paramètres s'influent mutuellement, cette opération peut s'avérer complexe et doit être effectuée en fonction de l'installation.	Effectuer un réglage précis de p9588, p9589 et p9783.	Servo/Vector	-	-	X	-	X	-	-	-	-	-	-	-	-	X	-	-	-	-	-	-	-	X	X	X	-	-	-	-	4.4
AP01090853	Si p9500/p9300 "SI Motion Temps de cycle de surveillance" n'est pas un multiple entier du temps de cycle du régulateur de courant p0115[0] "Périodes d'échantillonnage pour boucles de régulation internes", des défauts peuvent se produire lors du démarrage du système d'entraînement.	Si p9500/p9300 "SI Motion Temps de cycle de surveillance" n'est pas un multiple entier du temps de cycle du régulateur de courant p0115[0] "Périodes d'échantillonnage pour boucles de régulation internes", les dysfonctionnements/défauts suivants peuvent se produire lors du démarrage de l'objet entraînement : - F01200 "CU: Gestion des tranches de temps Erreur logicielle interne" avec la valeur de défaut 1009, F01000 "Erreur logicielle interne" avec la valeur de défaut Hex 259_04DE, F30652 "SI MM: Temps de cycle de surveillance illicite" avec la valeur de défaut 101. - Le Motor Module ne répond plus. La partie puissance disparaît de la vue d'ensemble de la topologie dans Starter. Le masque Safety (permettant d'annuler la modification) est accessible mais ne peut plus être quitté.	Rétablir les réglages usine et remettre en service l'objet entraînement. Lors de cette étape, régler p9500/p9300 "SI Motion Temps de cycle de surveillance" de sorte à ce qu'il soit un multiple entier du temps de cycle du régulateur de courant p0115[0] "Périodes d'échantillonnage pour boucles de régulation internes". Pour la CU305, il est à noter que p0115[0] est définitivement réglé sur 250 µs et ne peut pas être modifié.		-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	X	X	-	-	-	-	X	X	X	-	-	-	-	4.4

ARTSPlusRQ	Description succincte	Domaine	Remède	DO concerné	Gamme d'appareils																													Nouveau depuis
					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 - Safety Integrated																																		
AP01095434	Pour SDI avec spécification de consigne 0 et moteur synchrone, le défaut Safety Integrated C01716/C30716 "SI Motion: Tolérance pour sens de déplacement sûr dépassée " ou C01711/C30711 (3) "SI Motion: Défaut dans un canal de surveillance" est généré.	Lorsque la valeur absolue de courant paramétrée dans p9783 "SI Motion Moteur synchrone Imposition du courant sans capteur" est égale au courant minimal réglé dans p9588 "SI Motion Acquisition mesure sans capteur Courant minimal" et que l'entraînement synchrone est en marche à vide, la génération à tort d'une alarme d'une fonction de surveillance Safety Integrated, par exemple C01716/C30716 "SI Motion: Tolérance pour sens de déplacement sûr dépassée " ou C01711/C30711 "SI Motion: Défaut dans un canal de surveillance", peut se produire.	Régler le paramètre p9783 "SI Motion Moteur synchrone Imposition du courant sans capteur" sur au moins 1,2 fois la valeur de 9588 "SI Motion Acquisition mesure sans capteur Courant minimal".	Servo/Vector	-	-	-	-	X	-	-	-	-	-	-	-	-	X	-	-	-	-	-	-	-	-	X	X	X	-	-	-	-	4.4
AP01111628	Pour des valeurs élevées (>3000 tr/min) du paramètre p9546 "SI Motion SSM Limite de vitesse", lorsque la Safety Extended Function "n<nx: Hystérésis et filtrage" est débloquée (p9501 "SI Motion Déblocage fonctions de sécurité" bit 16=1) et en présence d'un axe rotatif, la signalisation de défaut C01711"SI Motion CU: Défaut dans un canal de surveillance" est susceptible d'être générée avec les valeurs de défaut 75 "Limite de vitesse n<nx" ou 233 "Valeur limite nx + tolérance d'hystérésis".	Pour des valeurs élevées (>3000 tr/min) du paramètre p9546 "SI Motion SSM Limite de vitesse", lorsque la Safety Extended Function "n<nx: Hystérésis et filtrage" est débloquée (p9501 "SI Motion Déblocage fonctions de sécurité" bit 16=1) et en présence d'un axe rotatif, la signalisation de défaut C01711"SI Motion CU: Défaut dans un canal de surveillance" est susceptible d'être générée avec les valeurs de défaut 75 "Limite de vitesse n<nx" ou 233 "Valeur limite nx + tolérance d'hystérésis".	- Modifier légèrement p9546 (par ex. régler valeur +/-5) - Régler p9546 < 3000 tr/min (si l'application le prend en charge) - Bloquer la fonction "n<nx hystérésis et filtrage" par p9501 bit 16=0 (si l'application le prend en charge) - Réduire éventuellement le temps de cycle Safety Integrated p9500 "SI Motion Temps de cycle de surveillance" (pas pour G120)		-	-	X	-	X	-	-	-	-	-	-	-	-	X	-	-	X	-	-	-	-	-	X	X	X	X	-	-	-	4.4
AP01112024	La fonction de sécurité SDI ("Safe Direction") ne peut pas être paramétrée en mode hors ligne.	Si, pour une Control Unit prenant en charge la fonction de sécurité SDI ("Safe Direction"), un projet STARTER/SCOUT est d'abord créé en mode hors ligne, la fonction SDI ne peut pas être paramétrée en mode hors ligne.	Paramétrer la fonction de sécurité SDI en mode en ligne ou effectuer un upload du projet ; la fonction SDI sera alors paramétrable y compris en mode hors ligne.		-	-	X	-	X	-	-	-	X	-	X	-	X	X	-	-	-	X	-	-	-	-	-	X	X	X	X	-	-	-	4.4
AP01122329	L'utilisation du frein combiné en liaison avec des surveillances de mouvement sécurisées et libérées peut déclencher sporadiquement le message C01711 "SI Motion P1 : Défaut dans un canal de surveillance" avec la valeur de signalisation 3.	Si, en liaison avec des surveillances de mouvement sécurisées et libérées, le courant de freinage du frein combiné dépasse le courant maximal du convertisseur, cela peut déclencher sporadiquement le message non autorisé C01711 "SI Motion P1 : Défaut dans un canal de surveillance" avec la valeur de signalisation 3 "La différence de la mesure de position (r9713) entre les deux canaux de surveillance est supérieure à la plage de tolérance paramétrée dans p9542/p9342".	Réduire p3856 "Courant du frein combiné".		-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	X	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	4.4

ARTSPlusRQ	Description succincte	Domaine	Remède	DO concerné	Gamme d'appareils																												Nouveau depuis
					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																																			
AP01127246	Les paramètres p9554/p9354 "SI Motion Transition de STOP E vers SOS (SBH)" s'affichent par erreur dans la liste pour experts de la CU305. Ils n'ont aucune fonction pour la CU305 et ne doivent pas être utilisés. Le paramétrage de p9554/p9354 provoque un défaut qu'il est impossible d'acquitter C01711/C30711 "SI Motion CU : Défaut dans un canal de surveillance" avec la valeur de défaut 39 "Transition de STOP E vers SOS (p9554/p9354)".	Les paramètres p9554/p9354 "SI Motion Transition de STOP E vers SOS (SBH)" s'affichent par erreur dans la liste pour experts de la CU305. Ils n'ont aucune fonction pour la CU305 et ne doivent pas être utilisés. Le paramétrage de p9554/p9354 provoque un défaut qu'il est impossible d'acquitter C01711/C30711 "SI Motion CU : Défaut dans un canal de surveillance" avec la valeur de défaut 39 "Transition de STOP E vers SOS (p9554/p9354)".	Ramener p9554/p9354 à la valeur par défaut 100.		-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	X	-	-	-	-	-	-	4.4
SINAMICS_SW - SIMOTION																																			
AP01078494	Lors de la sélection de la macro paramètre p0700 = 1 "SIMOTION(PM000001.XML)" pour le Terminal Module TM31, les sorties TOR ne sont pas connectées correctement.	Les connexions suivantes sont établies : p4038 connecté à r2091.8 ; p4039 connecté à r2091.9 ; p4040 connecté à r2091.10 ; p4041 connecté à r2091.11. Les connexions suivantes sont correctes : p4038 connecté à r2090.8 ; p4039 connecté à r2090.9 ; p4040 connecté à r2090.10 ; p4041 connecté à r2090.11.	Rétablir les connexions correctes manuellement.	TM31	-	-	-	-	X	-	-	-	-	-	-	-	-	X	-	-	-	-	-	-	-	-	-	X	-	-	-	-	-	4.4
SINAMICS_SW - Topologie																																			
AP00710801	La configuration automatique avec BLM et SLM est impossible lorsqu'au moins l'un des composant est présent plusieurs fois.	La configuration automatique avec BLM et SLM est impossible lorsqu'au moins l'un des composant est présent plusieurs fois.	Configuration hors ligne à l'aide de l'assistant STARTER.		-	-	-	X	-	-	-	-	-	X	-	X	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	X	-	-	-	-	-	2.6 SP2 HF11
AP00956121	Dans une topologie comportant au moins deux modules CUA31/CUA32, lorsqu'au moins 2 composants DRIVE-CLiQ (par ex. capteurs) sont incorrectement raccordés aux modules CUA (c.-à-d. ne respectant pas la topologie configurée), le défaut F01003 "Retard d'acquittement pendant l'accès mémoire" est généré sur la Control Unit.	Dans une topologie comportant au moins deux modules CUA31/CUA32, lorsqu'au moins 2 composants DRIVE-CLiQ (par ex. capteurs) sont incorrectement raccordés aux modules CUA (c.-à-d. ne respectant pas la topologie configurée), le défaut F01003 "Retard d'acquittement pendant l'accès mémoire" est généré sur la Control Unit.	Corriger le raccordement des composants DRIVE-CLiQ, puis mettre hors/sous tension.		-	-	-	-	X	-	-	-	-	-	-	-	-	X	-	-	-	-	-	-	-	-	-	X	-	-	-	-	-	4.3 SP2
AP01085875	Si une alimentation Châssis et une broche haute fréquence sont exploitées sur une Control Unit, la signalisation de défaut F01340 "Topologie: Trop de composants sur une ligne" est générée.	Si une alimentation Châssis et une broche haute fréquence sont exploitées sur une Control Unit, la signalisation de défaut F01340 "Topologie: Trop de composants sur une ligne" est générée. L'indication que cette topologie n'est pas autorisée est absente du manuel utilisateur.	Utiliser une Control Unit spécifique pour l'alimentation Châssis.	ActiveLineModule	-	-	-	-	X	-	-	-	-	-	-	-	-	X	-	-	-	-	-	-	-	-	-	X	-	-	-	-	-	4.4

ARTSPlusRQ	Description succincte	Domaine	Remède	DO concerné	Gamme d'appareils																													Nouveau depuis
					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 - Topologie																																		
AP01087737	Si plus de 3 SMI sont raccordés à un Motor Module (via module HUB), ceux-ci ne sont pas affectés à des moteurs différents lors de la mise en service automatique.	Si plus de 3 SMI sont raccordés à un Motor Module (via module HUB), ceux-ci ne sont pas affectés à des moteurs différents lors de la mise en service automatique. A la place, une affectation des 3 premiers SMI est effectuée aux capteurs 1 à 3 respectivement.	En présence de plus de 3 SMI sur un Motor Module, l'affectation des SMI aux jeux de paramètres codeur doit être réalisée en mode hors ligne dans STARTER.	Servo/Vector	-	-	X	-	X	-	-	-	-	-	-	-	-	X	-	-	-	-	-	-	-	-	-	X	X	X	-	-	-	4.4

ARTSPlusRQ	Description succincte	Domaine	Remède	DO concerné	Gamme d'appareils																													Nouveau depuis
					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																																		
AP01101145	Si la fonctionnalité Trace est utilisée, il est possible que des alarmes non documentées se produisent (plage des numéros d'alarme 2050 - 2099).	Si la fonctionnalité Trace est utilisée, il est possible que des alarmes non documentées se produisent (plage des numéros d'alarme 2050 - 2099). Les alarmes ont la signification suivante : A02050 "Trace : Démarrage impossible". Le Trace a déjà été démarré. A02055 "Trace : Durée d'enregistrement trop courte". La valeur de la durée de l'enregistrement est trop faible. Elle doit correspondre au moins au double de la cadence de l'enregistrement. A02056 "Trace : Cadence d'enregistrement trop faible". La cadence d'enregistrement choisie est inférieure à la cadence de base réglée p0110[0]. A02057 "Trace : Cadence de la tranche de temps non valide". La cadence de la tranche de temps choisie ne correspond à aucune tranche de temps existante. A02058 "Trace : Cadence de la tranche de temps pour la trace continue non valide". La cadence de la tranche de temps choisie ne peut pas être utilisée pour la trace continue. A02059 "Trace : Cadence de la tranche de temps pour les 2 x 8 canaux d'enregistrements non valide". La cadence de la tranche de temps choisie ne peut pas être utilisée pour plus de 4 canaux d'enregistrement. A02060 "Trace : Pas de signal à enregistrer". Aucun signal à enregistrer n'a été défini. - Les signaux indiqués ne sont pas valides. A02061 "Trace : Signal non valide" - Le signal indiqué n'existe pas. - Le signal indiqué ne peut pas être enregistré avec Trace. A02062 "Trace : Signal de déclenchement non valide" - Aucun signal de déclenchement n'a été défini. - Le signal indiqué n'existe pas - Le signal indiqué n'est pas un signal fixe. - Le signal indiqué ne peut pas être utilisé comme signal de déclenchement pour Trace. A02063 "Trace : Type de données non valide". Le type de données indiqué pour le choix du signal dans l'adresse physique n'est pas valide. A02070 "Trace : Paramètre non modifiable." Lorsque Trace est activé, ses paramètres ne peuvent pas être modifiés. A02075 "Trace : Temps de pré-déclenchement trop long". Le temps de pré-déclenchement réglé doit être inférieur à la durée de l'enregistrement. A02099 "Trace : Espace mémoire de la Control Unit insuffisant". Réduire la mémoire requise, par exemple de la manière suivante : - Réduire la durée de l'enregistrement. - Augmenter la cadence de l'enregistrement. - Réduire le	Néant.		-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	X	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	4.4

ARTSPlusRQ	Description succincte	Domaine	Remède	DO concerné	Gamme d'appareils																													Nouveau depuis
					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																																		
		nombre de signaux à enregistrer.																																
AP01116295	Avec les entraînements vectoriels, la fréquence de découpage en cours r1801 apparaît trop grande lors des enregistrements Trace (STARTER) avec des moteurs dont le nombre de paires de pôles est supérieur à 1.	Avec les entraînements vectoriels, la fréquence de découpage en cours r1801 s'affiche augmentée du facteur du nombre de paires de pôles en cours (r0313[MDS]) lors des enregistrements Trace (STARTER). Cela n'affecte néanmoins pas la régulation de l'entraînement. L'affichage dans la liste pour experts du paramètre r1801 est correct.	Néant.		-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	X	-	-	-	X	X	-	-	-	-	X	X	X	-	-	-	4.4
SINAMICS_SW - Upload/Download																																		
AP00893231	Les projets chargés avec la fonction STARTER "Chargement dans le système de fichiers" sur la carte MMC ne peuvent pas être exécutés sur une CU305.	Les projets chargés avec la fonction STARTER "Chargement dans le système de fichiers" sur la carte MMC ne peuvent pas être exécutés sur une CU305.	Effectuer un download direct du projet dans l'appareil.	Servo	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	X	-	-	-	-	-	-	4.3 SP1
AOP_SW - Généralités																																		
AP01059877	Lors d'une synchronisation de l'heure entre l'AOP et SINAMICS, l'alarme A01099 "Dépassement de la fenêtre de tolérance de la synchronisation de l'heure" est générée.	Lorsque la synchronisation temps réel de l'entraînement est activée sur l'AOP30, l'entraînement est synchronisé avec l'heure de l'AOP30 lors de l'activation et quotidiennement à 2 h 00 en service continu. Si la différence entre l'heure dans l'entraînement et l'heure dans l'AOP est supérieure à 1 s, l'alarme A01099 est déclenchée brièvement dans l'entraînement puis supprimée immédiatement. Cela n'a aucune incidence sur la fonctionnalité.	Il n'existe aucune solution de contournement.		-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	X	-	-	-	X	X	-	-	-	-	X	-	X	-	-	-	4.4
AOP_SW - AOP30																																		
AP01065767	Si l'on fait fonctionner l'entraînement en mode LOCAL via l'AOP30, il se peut que l'entraînement reste à l'arrêt avec des défauts de tension réseau après une coupure de la tension réseau bien que le redémarrage automatique soit activé.	Si l'on fait fonctionner l'entraînement en mode LOCAL via l'AOP30, il se peut que l'entraînement reste à l'arrêt avec des défauts de tension réseau après une coupure de la tension réseau bien que le redémarrage automatique soit activé.	Dans ce cas, le défaut doit être acquitté au moyen de l'AOP et l'entraînement remis sous tension.		-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	X	-	-	-	X	X	-	-	-	-	X	-	X	-	-	-	4.4
AOP_SW - Mise à niveau																																		
AP01097556	Perte du firmware en cas de défaillance de l'alimentation lors de la mise à jour	Après confirmation par l'utilisateur, l'AOP30 charge le firmware approprié pour une version du logiciel d'entraînement. La remarque : "Programme en cours de chargement... ne pas mettre hors tension." clignote alors à l'écran. Si toutefois l'alimentation est coupée dans les 10 dernières secondes de l'opération de chargement, le firmware de l'appareil est détruit et seule la LED FAULT est allumée en rouge.	L'AOP30 peut être réactivé au moyen d'un PC et d'un programme disponible en téléchargement sur Internet. Le logiciel et les instructions sont disponibles à l'adresse 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 sous AOP30_V2.4.exe		-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	X	-	-	-	4.4

ARTSPlusRQ	Description succincte	Domaine	Remède	DO concerné	Gamme d'appareils																												Nouveau depuis
					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	
DCBLib_SINAMICS_RT - Généralités																																			
AP00454790	r21002 et r21003 ne sont pas mis à jour hors ligne.	r21002 et r21003 ne sont pas mis à jour hors ligne (Liste pour experts).	Les paramètres r21002 et r21003 peuvent être déterminés dans la boîte de dialogue "Régler les groupes d'exécution". La valeur de r21002 correspond à p115[0], et celle de r21003 à r7901[15]		-	-	-	X	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	X	X	-	-	X	X	X	X	-	-	X	X	X	X	X	X	4.3 SP2
DCBLib_SINAMICS_RT - DCC																																			
AP01085770	Lors de l'utilisation du bloc DCC RGJ (générateur de rampe avec lissage) dans le mode de fonctionnement avec lissage activé (RQN = 1), la valeur d'entrée X ne doit pas dépasser la valeur 200,0. Si des valeurs d'entrée supérieures sont utilisées, la descente est d'abord effectuée de manière permanente et avec lissage. A partir d'une valeur de sortie Y d'environ 60 % de la valeur d'entrée initiale, la sortie passe directement à la valeur d'entrée actuelle.	Lors de l'utilisation du bloc DCC RGJ (générateur de rampe avec lissage) dans le mode de fonctionnement avec lissage activé (RQN = 1), la valeur d'entrée X ne doit pas dépasser la valeur 200,0. Si des valeurs d'entrée supérieures sont utilisées, la descente est d'abord effectuée de manière permanente et avec lissage. A partir d'une valeur de sortie Y d'environ 60 % de la valeur d'entrée initiale, la sortie passe directement à la valeur d'entrée actuelle.	La configuration du diagramme DCC doit impérativement être effectuée de telle sorte que la valeur d'entrée X du bloc RGJ soit limitée à des valeurs inférieures à 200,0.		-	-	-	X	-	-	X	-	X	-	X	-	X	X	-	X	-	-	X	X	X	X	-	-	X	X	X	X	X	X	4.4
AP01095087	DCC : après le premier download, la sortie VLD sur le bloc SAV indique sporadiquement à tort la validité de l'entrée Y.	Après le premier download dans l'appareil cible, la sortie VLD du bloc SAV indique sporadiquement que la valeur au niveau de la sortie Y a été lue à partir de la mémoire rémanente et qu'elle est valide.	Effectuer de nouveau un download dans l'appareil cible.		-	-	-	X	-	-	-	-	-	-	-	-	-	X	X	-	-	X	X	X	X	-	-	X	X	X	X	X	X	4.4
AP01110577	Plantage de la CU lors du download d'une version de DCBLib incompatible suivie du download de la version compatible.	Si la mise à niveau de la DCBLib SINAMICS est omise lors de la mise à niveau d'un projet de la V4.3 à la V4.4, un plantage de la Control Unit se produit lors du download du projet.	Mettre à niveau la DCBLib SINAMICS vers la version V4.4, puis effectuer une mise hors/sous tension (Power Off/On) de la Control Unit.		-	-	-	X	-	X	-	-	-	X	-	X	X	-	-	-	-	X	X	X	X	-	-	X	X	X	X	-	-	4.4
Encoder_Dummy - Régulation																																			
AP00993605	Pour un temps de cycle du régulateur de courant de 31,25 µs (p0115), le défaut F07901 "Entraînement: Survitesse moteur" est généré lors du retrait / de l'enfichage du capteur DQI.	Lors de l'utilisation d'un moteur avec capteur DQI, le réglage p0112=5/p0115=31,25 peut entraîner la signalisation de défaut F07901 "Entraînement: Survitesse moteur". Ce défaut survient en association avec la désactivation du capteur, le retrait / l'enfichage du capteur suivi de l'activation du capteur.	Néant.		-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	X	-	-	-	-	-	-	-	X	-	X	-	-	-	-	-	4.4
FH1 Funktionsh S120 - Généralités																																			
AP01115131	Dans un groupe d'entraînement en mode VECTOR, seul le régulateur Vdc-max peut être activé pour un Motor Module.	Dans un groupe d'entraînement en mode VECTOR, seul le régulateur Vdc-max peut être activé pour un Motor Module. Sinon, cela peut entraîner une brève accélération de l'axe avant le freinage.	Néant		-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	X	-	-	-	-	-	-	-	-	-	X	-	-	-	-	-	4.4

ARTSPlusRQ	Description succincte	Domaine	Remède	DO concerné	Gamme d'appareils																													Nouveau depuis
					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	
LH1 Listenh S120/S150 - Généralités																																		
AP01077982	Le défaut F07493 "LR : Dépassement de la plage de valeurs pour la mesure de position" s'affiche lors de l'utilisation d'un codeur linéaire avec CU305	Si un codeur linéaire est utilisé, il convient de s'assurer que les grandeurs système sont respectées, autrement dit : a) p407*p2503/(2^p418*10^7) doit être inférieur à 1 b) p407*p2503/(2^p419*10^7) doit être inférieur à 1			-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	X	-	-	-	-	-	-	-	X	X	X	X	X	-	-	-	4.4
LH1 Listenh S120/S150 - Safety Integrated																																		
AP01104176	Si la cadence du régulateur de courant est modifiée, passant de 400µs à 125µs, lorsque la fonction Safety est activée avec un châssis dans la partie puissance, le message F01650, valeur de défaut 1000, apparaît au prochain démarrage de la CU et un test de réception est nécessaire.	Si la cadence du régulateur de courant est modifiée, passant de 400µs à 125µs, lorsque la fonction Safety est activée avec un châssis dans la partie puissance, le message F01650, valeur de défaut 1000, apparaît au prochain démarrage de la CU et un test de réception est nécessaire.	Complément à la résolution de F01650, valeur de défaut 1000 : - Vérifier la cadence des Safety Integrated Basic Functions (r9780) et ajuster la somme de contrôle de consigne (p9799)		-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	X	-	X	-	-	-	4.4
AP01104727	Des mesures de résolution supplémentaires sont nécessaires pour le message de défaut C01711.1012	Des mesures de résolutions supplémentaires sont nécessaires pour le message de défaut C01711.1012. Actuellement, seules les deux mesures "Mettre à niveau la version logicielle du module de capteur" et "Vérifier la concordance des paramètres du codeur" sont citées.	Mesure supplémentaire : - Vérifier la connexion du codeur - Vérifier les influences CEM potentielles		-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	X	-	X	-	-	-	4.4
LH7 Listenh S110 - Safety Integrated																																		
AP01127356	Les paramètres p9580/p9380 "SI Motion Temporisation de la suppression des impulsions Défaillance du bus" s'affichent par erreur dans la liste pour experts de la CU305. Ils n'ont aucune fonction pour la CU305 et ne doivent pas être utilisés. Le paramétrage de p9580/p9380 n'aboutit pas au comportement attendu d'une réaction AUS3 avec suppression des impulsions différée. L'entraînement s'arrête immédiatement en cas de défaillance du bus.	Les paramètres p9580/p9380 "SI Motion Temporisation de la suppression des impulsions Défaillance du bus" s'affichent par erreur dans la liste pour experts de la CU305. Ils n'ont aucune fonction pour la CU305 et ne doivent pas être utilisés. Le paramétrage de p9580/p9380 n'aboutit pas au comportement attendu d'une réaction AUS3 avec suppression des impulsions différée. L'entraînement s'arrête immédiatement en cas de défaillance du bus.	Ramener p9580/p9380 à la valeur par défaut 0.		-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	X	-	-	-	-	-	-	4.4
STARTER - Généralités																																		
AP01039750	Limitation de la mesure dans le régulateur technologique (p2267, p2268)	Une limitation de la mesure peut être spécifiée dans le régulateur technologique à partir de la version V4.4. Elle est activée au moyen du paramètre p2252.3. Les valeurs de limitation sont spécifiées dans les paramètres p2267(max.) et p2268 (min.) et renseignées avec une valeur par défaut de -200 % (p2268) et de +200 % (p2267). Cette fonctionnalité n'est actuellement pas prise en charge par les masques STARTER.	L'activation de la limitation (p2252.3) et la spécification des valeurs de limitation (p2267, p2268) doivent être effectuées à l'aide de la liste pour experts.		-	-	X	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	X	-	-	-	X	X	-	-	X	X	X	X	X	-	-	-	4.4