Condizioni marginali e limiti funzionali, avvertenze per la progettazione e il funzionamento

Queste note prevalgono sulle informazioni contenute nel resto della documentazione.
Leggerle attentamente perché contengono informazioni importanti per l'installazione e l'uso del software.

SINAMICS software V4.4 incl. SSP per STARTER

ARTSPlusRQ	Parola chiave	Descrizione del caso/problema	Possibilità di soluzione	DO concernere	Drive familia																													Nuovo dacché
					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_Pxo	G130	G150	GL150	GM150	NCU7xx	S110	S120	S120-ACDrive	S150	SL150	SM120	SM150	
SINAMICS_SW																																		
AP01074373	Se su un hub DRIVE-CLiQ viene estratto e reinserito un componente, è talvolta possibile che tale componente non ritorni nello stato di pronto al funzionamento.	I componenti DRIVE-CLiQ che vengano estratti e reinseriti in rapida successione su un hub DRIVE-CLiQ (DMC20), ad es. in caso di cavo difettoso (contatto labile), possono talvolta non ritornare più nello stato di pronto al funzionamento.	Spegnere e riaccendere la CU.		-	-	X	-	X	-	-	-	-	-	-	-	-	X	-	-	-	-	-	-	-	X	-	X	-	-	-	-	-	4.4
AP01114212	In caso di deselezione STO e comando ON immediato l'abilitazione impulsi può richiedere fino a 1s. Questo errori si riscontra solo nei Power Module con PS ASIC 2.	In caso di deselezione STO e comando ON immediato l'abilitazione impulsi può richiedere fino a 1s. Questo errori si riscontra solo nei Power Module con PS ASIC 2.	Utilizzare un Power Module con ASIC 3.		-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	X	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	4.4
SINAMICS_SW - Generale																																		
AP00330263	Le indicazioni per i cicli di carico delle parti di potenza negli indici da 1 a 4 dei parametri r0206, r0207 e r0209 della lista esperti a volte non vengono visualizzate correttamente. È valido il valore indicato nell'indice 0	Le indicazioni per i cicli di carico delle parti di potenza negli indici da 1 a 4 dei parametri r0206, r0207 e r0209 della lista esperti a volte non vengono visualizzate correttamente. È valido il valore indicato nell'indice 0	Nessuno	Servo/Vector	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	X	X	-	-	-	-	-	4.4
AP00866399	Nessun avviso se p4099 "Tempo di campionamento ingressi/uscite TMxx" non è un multiplo intero del clock di comunicazione DRIVE-CLiQ.	Se un Terminal Module TM31 o TM15 DI/DO viene posto in esercizio in una linea DRIVE-CLiQ con dei Motor Module o con un Terminal Module TM41 nei quali il clock del regolatore di corrente p0115(0) o i tempi di campionamento p4099 non stanno in rapporto numerico intero rispetto ai loro tempi di campionamento p4099, le valutazioni dei moduli e della comunicazione DRIVE-CLiQ procedono in modo reciprocamente sfalsato senza che venga emesso un relativo avviso.	Impostare p4099 "Tempo di campionamento ingressi/uscite TMxx" su un multiplo intero del clock regolatore di corrente p0115(0) più veloce o del tempo di campionamento p4099 più veloce del modulo TM41.	TM41	-	-	X	-	X	-	-	-	-	-	-	-	-	X	-	-	-	X	X	-	-	X	-	X	X	X	-	-	-	4.3 SP1
AP00970305	Dopo l'impostazione di fabbrica è possibile che gli avvisi dei quali è stata rimossa la causa restino presenti nel buffer degli avvisi. Talvolta possono essere presenti anche voci doppie.	Dopo l'impostazione di fabbrica è possibile che nel buffer degli avvisi restino presenti gli avvisi dei quali è stata rimossa la causa (r2110 "Numero di avviso", r2123 "Tempo in cui è avvenuto l'avviso in millisecondi" e r 2125 " Tempo di eliminazione avviso in millisecondi"). Talvolta possono essere presenti anche voci doppie.	Cancellazione del buffer avvisi tramite p2111 "Contatore avvisi" = 0.		-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	X	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	4.4
AP01007029	Messa in servizio automatica con DMC20 e DME20 non possibile.	Se si utilizza un DMC20 o un DME20, dopo una messa in servizio automatica non è possibile eseguire l'assegnazione dei componenti DQ collegati all'hub.	Configurare il progetto offline con STARTER.	Servo/Vector	-	-	X	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	X	-	-	-	-	-	-	-	X	-	X	X	X	-	-	-	4.4

ARTSPlusRQ	Parola chiave	Descrizione del caso/problema	Possibilità di soluzione	DO concernere	Drive familia																											Nuovo dacché
					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 - Generale																																		
AP01055114	F3x885 dopo il collegamento e lo sbloccamento dalla sosta di moduli SMI e SME.	Se i moduli SMI o SME in sosta sulla linea DRIVE-CLiQ vengono inseriti e immediatamente sbloccati dalla sosta, può verificarsi l'errore F3x885.	Attendere almeno 20s tra l'inserimento e lo sbloccamento dalla sosta.	Servo/Vector	-	-	X	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	X	-	-	-	-	-	-	-	X	X	X	X	X	-	-	-	4.4
AP01063302	Per il Terminal Module TM41 il numero di giri indicato nel parametro r1082 "Emulazione encoder, numero di giri max." non deve essere superato in modo permanente. In caso contrario, la distanza di inseguimento tra la posizione dell'encoder da simulare e il TM41 può diventare tale che la simulazione della posizione non funziona più correttamente.	Per il Terminal Module TM41 il numero di giri indicato nel parametro r1082 "Emulazione encoder, numero di giri max." non deve essere superato in modo permanente. In caso contrario, la distanza di inseguimento tra la posizione dell'encoder da simulare e il TM41 può diventare tale che la simulazione della posizione non funziona più correttamente. Prima che il clock di campionamento per la simulazione dell'encoder incrementale p4099[3] "TM41 Tempo di campionamento ingressi/uscite emulazione encoder incrementale" scenda sotto 250 µs, viene emesso il messaggio di errore F35220 "TM: Raggiunta frequenza limite per emissione segnali".	- Con un clock di campionamento p4099[3] < 250 µs, non riprogettare l'anomalia F35220 in un avviso - Con un clock di campionamento p4099[3] >= 250 µs, tenere conto della velocità massima in r1082.		-	-	-	-	X	-	-	-	-	-	-	-	-	-	X	-	-	-	-	-	-	-	X	-	X	X	X	-	-	-	4.4
AP01063597	Per il TM41 la traslazione della tacca di zero può essere impostata al massimo a 8192.	Nel parametro p4426 "TM41 Emulazione encoder, incrementi per tacche di zero" non è possibile impostare valori maggiori di 8192. Questa limitazione ha effetto se il riduttore del TM41 è inserito e si deve simulare un numero di tacche di uscita p4408 "TM41 Emulazione encoder, sorgente del segnale numero di tacche" maggiore di 8192. La tacca di zero può essere preimpostata solo entro le prime 8192 tacche di un giro.	Nessuno.	TM41	-	-	X	-	X	-	-	-	-	-	-	-	-	X	-	-	-	-	-	-	-	X	-	X	X	X	-	-	-	4.4
AP01063931	Nessun cambiamento del "LED RDY" sul Terminal Module TM31 in caso di anomalia F03505 "TM: rottura conduttore dell'ingresso analogico".	Se si verifica la rottura del conduttore dell'ingresso analogico sul Terminal Module TM31, l'anomalia F03505 "TM: rottura conduttore dell'ingresso analogico" viene tacitata. Quest'anomalia viene segnalata correttamente anche in STARTER. Nonostante l'anomalia, il "LED RDY" sul Terminal Module resta "verde".	Nessuno.		-	-	X	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	X	X	-	-	X	X	X	X	X	-	X	X	X	X	X	X	4.4
AP01079966	Alla disinserzione del convertitore possono verificarsi errori di sottotensione e di comunicazione.	Alla disinserzione del convertitore possono verificarsi errori di sottotensione e di comunicazione, poiché la sorveglianza del modulo è ancora attiva anche se la sua tensione di alimentazione non è più attiva.	Cablare p6623 "CI: Precarica circuito interm., valore att. tramite sorg. segnale" a r70 "CO: Valore attuale tensione totale del modulo" (nel DO AFEM2C) o tacitare l'errore.		-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	X	-	4.4
AP01083625	La rimozione di una scheda di memoria SD senza l'uso del parametro p9400 "Rimozione sicura scheda di memoria" può comportare che la scheda venga segnalata come ancora inserita (p9400 = 1, r9401 = 3) e che, dopo il reinserimento della stessa, non sia più possibile accedervi.	La rimozione di una scheda di memoria SD senza l'uso del parametro p9400 "Rimozione sicura scheda di memoria" può comportare che la scheda venga segnalata come ancora inserita (p9400 = 1, r9401 = 3) e che, dopo il reinserimento della stessa, non sia più possibile accedervi.	Prima della rimozione, impostare p9400 = 2 "Richiedere rimozione sicura della scheda di memoria" e attendere finché p9400 non abbia accettato il valore 3 "Rimozione sicura possibile".		-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	X	X	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	4.4
AP01087219	Salti di ritorno nell'emulazione encoder del TM41 in caso di frequenze molto piccole.	Per il Terminal Module TM41, nel modo operativo p4400 "TM41 Emulazione encoder, modo operativo" = 1 "SINAMICS" possono verificarsi, in caso di frequenze molto piccole delle tacche, al di sotto di 30 incrementi/s, dei salti di ritorno nei segnali encoder simulati.	Nessuno.	TM41	-	-	X	-	X	-	-	-	-	-	-	-	-	X	-	-	-	-	-	-	-	X	-	X	X	X	-	-	-	4.4

ARTSPlusRQ	Parola chiave	Descrizione del caso/problema	Possibilità di soluzione	DO concernere	Drive familia																												Nuovo dacché
					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 - Generale																																			
AP01089511	Il tempo di campionamento per l'emulazione encoder incrementale del TM41 non viene verificato, se è già stata stabilita un'interconnessione con un altro encoder.	La verifica del tempo di campionamento p4099[3] "TM41 Tempo di campionamento ingressi/uscite - Emulazione encoder incrementale" avviene solo se p4420 "CI: TM41 Emulazione encoder, valore attuale di posizione" viene commutato da zero al valore attuale di posizione r0479 "CO: Diagnostica valore attuale posizione encoder" di un altro encoder. Se p4420 viene modificato dal valore attuale di posizione r0479 di un encoder a r0479 di un altro encoder, il tempo di campionamento non viene nuovamente verificato. L'avviso A35228 "TM: Tempo di campionamento p4099[3] non valido" in questo caso non viene emesso o non viene cancellato.	Impostare dapprima p4420 "TM41 Emulazione encoder incrementale, valore attuale posizione" a zero, quindi al valore r0479 dell'encoder desiderato.		-	-	X	-	X	-	-	-	-	-	-	-	-	X	-	-	-	-	-	-	-	X	-	X	X	X	-	-	-	4.4
AP01091615	Le autoaccensioni dell'unità TAS non possono essere riconosciute.	Le autoaccensioni dell'unità TAS non possono essere riconosciute.	La sorveglianza delle autoaccensioni può essere disattivata tramite il parametro p6070 "Modo operativo sorveglianza tiristori parte di potenza".	Vector_GL	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	X	-	-	-	-	-	-	-	-	-	4.4
AP01093600	Il parametro p0799 "Tempo di campionamento ingressi/uscite" Indice 1: "Tempo di campionamento per l'ingresso analogico" controlla, per CU310-2, solo la successiva elaborazione dei valori letti. La lettura dell'ingresso analogico avviene in modo indipendente sempre con un clock di 1ms.	Il parametro p0799 "Tempo di campionamento ingressi/uscite" Indice 1: "Tempo di campionamento per l'ingresso analogico" controlla, per CU310-2, solo la successiva elaborazione dei valori letti. La lettura dell'ingresso analogico avviene in modo indipendente sempre con un clock di 1ms.	Se sono necessari clock inferiori a 1ms o che non sono multipli di 1ms, occorre utilizzare un TM31.		-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	X	-	-	-	-	-	4.4
AP01112352	Sorveglianza del carico con p3232 "BI: Sorveglianza del carico, rilevamento di avaria": se r2198 "CO/BO: Parola di stato sorveglianze 2" bit 12 "La sorveglianza del carico segnala un'anomalia" viene letto più velocemente del clock del regolatore PID (per il G120 valore fisso 4ms, per altri apparecchi p0115[6] "Tempi di campionamento per circuiti di regolazione interni") o viene registrato tramite Trace, può accadere che il segnale visualizzato passi da 0 a 1, sebbene l'anomalia del carico resti presente.	Sorveglianza del carico con p3232 "BI: Sorveglianza del carico, rilevamento di avaria": se r2198 "CO/BO: Parola di stato sorveglianze 2" bit 12 "La sorveglianza del carico segnala un'anomalia" viene letto più velocemente del clock del regolatore PID (per il G120 valore fisso 4ms, per altri apparecchi p0115[6] "Tempi di campionamento per circuiti di regolazione interni") o viene registrato tramite Trace, può accadere che il segnale visualizzato passi da 0 a 1, sebbene l'anomalia del carico resti presente.	Registrare Trace con un'altra risoluzione temporale. Non eseguire r2198 bit 12 più velocemente del clock del regolatore PID.		-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	X	-	X	X	X	X	-	-	-	X	X	X	-	-	-	4.4
AP01113948	Sull'ingresso di temperatura X520 pin 5 e 6 del VSM10 con MLFB 6SL3053-0AA00-3AA0 vengono misurate temperature troppo elevate.	Sull'ingresso di temperatura X520 pin 5 e 6 del VSM10 con MLFB 6SL3053-0AA00-3AA0 vengono misurate temperature troppo elevate. L'errore di misura con un sensore di temperatura KTY a una temperatura ambiente di 20°C si trova tra 15°C e 20°C.	Per il rilevamento della temperatura impiegare un VSM10 con MLFB 6SL3053-0AA00-3AA1 o un TM31.		-	-	X	-	X	-	-	-	-	-	-	-	-	X	-	-	-	X	X	X	X	X	-	X	-	X	X	X	X	4.4

ARTSPlusRQ	Parola chiave	Descrizione del caso/problema	Possibilità di soluzione	DO concernere	Drive familia																													Nuovo dacché
					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 - Generale																																		
AP01120851	Selezionando e deselezionando il tastatore di misura per la misura in p0580 "Tastatore di misura, morsetto di ingresso" si verifica l'errore F01044 "CU: Dati di descrizione errati" con valore di anomalia 2 "RUNTIME.acx errato".	Selezionando e deselezionando il tastatore di misura per la misura in p0580 "Tastatore di misura, morsetto di ingresso" si verifica l'errore F01044 "CU: Dati di descrizione errati" con valore di anomalia 2 "RUNTIME.acx errato".	Backup dei parametri e OFF / ON.		-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	X	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	4.4
AP01128329	Il riduttore di misura non funziona con il resolver.	Con resolver e riduttore di misura selezionato (p0411 "Configurazione riduttore di misura" = 1) viene emesso l'errore F07555 "Azionamento encoder configurazione inseguimento di posizione".	L'errore si può tacitare ripetendo la parametrizzazione dell'encoder (p0010 "Azionamento, messa in servizio, filtro parametri" = 4, p0010 "Azionamento, messa in servizio, filtro parametri" = 0).	Servo/Vector	-	-	X	-	X	-	-	-	-	-	-	-	-	-	X	-	-	-	-	-	-	-	X	X	X	X	X	-	-	-	4.4
AP01130636	La selezione della tacca di zero tramite p0493 "Selezione della tacca di zero, morsetto di ingresso" non funziona se si utilizza un encoder con diverse tacche di zero e il Terminal Module TM41.	La selezione della tacca di zero tramite p0493 "Selezione della tacca di zero, morsetto di ingresso" non funziona se si utilizza un encoder con diverse tacche di zero e il Terminal Module TM41.	Nessuno.	TM41	-	-	-	-	X	-	-	-	-	-	-	-	-	-	X	-	-	-	-	-	-	-	X	-	X	X	-	-	-	-	4.4
SINAMICS_SW - Wizard di azionamento																																		
AP00325763	I valori della corrente nominale e della potenza nominale del Power Module PM340 nel wizard dell'azionamento possono in parte differire dai dati riportati nel catalogo	I valori di corrente nominale e di potenza nominale del Power Module PM340 nel wizard dell'azionamento possono in parte differire dai dati riportati nel catalogo	Alla messa in servizio con il wizard dell'azionamento, effettuare la selezione del Power Module secondo l'MLFB	Servo/Vector	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	X	-	-	-	-	-	-	-	X	X	X	-	X	-	-	-	4.4
AP01091827	Wizard di messa in servizio alimentazione: L'impostazione di una tensione di allacciamento apparecchi ridotta non è possibile dopo una messa in servizio automatica.	Nel wizard di messa in servizio per l'alimentazione, non è possibile impostare una tensione di allacciamento apparecchi ridotta (ad es. 3AC 200 V) se prima è stata eseguita una messa in servizio automatica online dell'alimentazione.	2 possibilità: - La prima messa in servizio dell'alimentazione viene eseguita offline con successivo download di parametri. - Nell'esecuzione del wizard alimentazione viene dapprima indicata una tensione di allacciamento degli apparecchi nel campo di funzionamento nominale regolare dell'apparecchio (vedere la relativa informazione nel wizard). Quindi nella lista esperti si imposta il parametro p0210 "Tensione di collegamento apparecchi" al valore necessario per la tensione di allacciamento più bassa.		-	-	-	-	X	-	-	-	-	-	-	-	-	-	X	-	-	-	-	-	-	-	-	-	X	-	X	-	-	-	4.4
SINAMICS_SW - Integrazione azionamento																																		
AP01079757	Nelle maschere di I/O per l'unità CX32-2, nello stato di default non compaiono più le interconnessioni documentate degli ingressi digitali con il parametro p8501 "BI: Trasferimento dati 1 bit per bit".	Nelle maschere di I/O per l'unità CX32-2, nello stato di default non compaiono più le interconnessioni documentate degli ingressi digitali con il parametro p8501 "BI: Trasferimento dati 1 bit per bit".	Ignorare le interconnessioni. Gli ingressi digitali possono essere liberamente utilizzati in altro modo (ad esempio dalla macro di parametri p0700 = 1 "SIMOTION(PM000001.XML)".		-	-	-	-	X	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	4.4

ARTSPlusRQ	Parola chiave	Descrizione del caso/problema	Possibilità di soluzione	DO concernere	Drive familia																												Nuovo dacché
					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 - AOP30																																			
AP01124623	Sull'AOP30 non compaiono testi ma solo "???" per i blocchi funzionali liberi, parametri 20000 e seguenti.	Sull'AOP30 non compaiono testi ma solo "???" per i blocchi funzionali liberi, parametri 20000 e seguenti.	Nessuno.		-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	X	-	-	X	X	-	-	-	-	X	-	X	-	-	-	4.4
SINAMICS_SW - Commutazione del set di dati																																			
AP01094868	Quando si deseleziona p1402 "Regolazione di corrente, modello di motore, configurazione" bit 04 "Precomando coppia / numero di giri con encoder" = 0 di un set di dati non attivo, la funzione viene deselezionata anche nel set di dati attivo. L'errore scompare alla successiva commutazione del set di dati.	Quando si deseleziona p1402 "Regolazione di corrente, modello di motore, configurazione" bit 04 "Precomando coppia / numero di giri con encoder" = 0 di un set di dati non attivo, la funzione viene deselezionata anche nel set di dati attivo. L'errore scompare alla successiva commutazione del set di dati.	Nessuno.	Servo	-	-	X	-	X	-	-	-	-	-	-	-	-	-	X	-	-	-	-	-	-	-	X	X	X	X	-	-	-	-	-	4.4
SINAMICS_SW - DCC																																			
AP01078703	Dopo il caricamento nel file system non è possibile ricaricare le sorgenti di schemi DCC dall'apparecchio di destinazione.	A partire dalle versioni DCC 2.1 e SINAMICS 4.4 sono supportate l'archiviazione delle sorgenti di schemi DCC nell'apparecchio di destinazione e la ricarica delle fonti di schemi DCC dall'apparecchio di destinazione. In questo modo è possibile leggere e modificare il progetto dall'apparecchio di destinazione anche con un progetto STARTER vuoto. L'opzione di caricamento dei dati aggiuntivi viene attivata tramite Strumenti -> Impostazioni -> Download -> Salva sorgenti degli schemi e dati supplementari nell'apparecchio di destinazione oppure nella finestra di dialogo di download specifica della CPU. Se con "Carica nel file system" viene generata un'immagine della scheda, le sorgenti degli schemi DCC non vengono ricaricate quando si esegue il caricamento nel PG, sebbene durante il download compaia nella visualizzazione dei dettagli un messaggio che segnala che i dati aggiuntivi sono stati salvati nell'apparecchio.	Alternativa 1: caricare il progetto dal PG nell'apparecchio di destinazione Alternativa 2: Salvare il progetto sorgente, archiviarlo sulla scheda Alternativa 3: esportare le sorgenti degli schemi DCC in formato xml, quindi importarle nel nuovo progetto		-	-	-	-	X	-	-	-	-	-	-	-	-	-	X	X	-	-	X	X	X	X	-	-	X	X	X	X	X	X	4.4
AP01101463	Durante il download di un pacchetto tecnologico con topologia di grandi dimensioni può verificarsi l'errore F1105 "CU: Memoria insufficiente".	Durante il download di un pacchetto tecnologico con topologia di grandi dimensioni può verificarsi l'errore F1105 "CU: Memoria insufficiente". Il pacchetto tecnologico viene caricato completamente nell'azionamento.	Disinserire/reinserire		-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	X	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	4.4
SINAMICS_SW - Download																																			
AP01051334	In caso di download con valori non validi in p2100-p2101, p2118, p2119, p2126 e p2127, questi valori sono sostituiti dal loro valore di default e non viene emesso alcun messaggio di errore.	In caso di download con valori non validi in p2100 "Impostare numero di anomalia per reazione all'anomalia", p2101 "Impostazione reazione all'anomalia", p2118 "Impostare numero di messaggio per tipo di messaggio", p2119 "Impostazione tipo di messaggio", p2126 "Impostare numero di anomalia per modalità di tacitazione" e p2127 "Impostazione modalità di tacitazione", questi valori sono sostituiti dal loro valore di default e non viene emesso alcun messaggio di errore.	Dopo il download, controllare l'impostazione dei parametri p2100-p2101, p2118, p2119, p2126 e p2127.		-	-	X	-	X	-	-	-	-	-	-	-	-	-	X	X	X	X	X	X	X	X	X	X	X	X	X	X	X	X	X	4.4

ARTSPlusRQ	Parola chiave	Descrizione del caso/problema	Possibilità di soluzione	DO concernere	Drive familia																													Nuovo dacché
					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 - Download																																		
AP01055373	Se al download di un progetto nell'apparecchio di azionamento STARTER/SCOUT si verifica un errore di confronto della topologia (r0002 "Segnalazione di funzionamento" = 33 "Rimozione/tacitazione errore di topologia"), è possibile che dopo aver corretto l'errore venga emessa l'anomalia F3x802 "Encoder x: overflow degli intervalli di tempo".	Se al download di un progetto nell'apparecchio di azionamento STARTER/SCOUT si verifica un errore di confronto della topologia (r0002 "Segnalazione di funzionamento" = 33 "Rimozione/tacitazione errore di topologia"), è possibile che dopo aver corretto l'errore venga emessa l'anomalia F3x802 "Encoder x: overflow degli intervalli di tempo".	Possibilità a) Eseguire un nuovo download del progetto dopo aver corretto la topologia. Possibilità b) Eseguire la copia da Ram a Rom, quindi un ciclo di spegnimento/accensione.	Servo/Vector	X	-	X	-	X	-	-	-	-	-	-	-	-	X	-	-	-	X	X	-	-	X	-	X	-	X	-	-	-	-	4.4
AP01090890	Dopo il download del progetto con telegramma Siemens 220 impostato viene attivata l'anomalia F1042 per la modalità Vector Controllo U/f.	La parametrizzazione offline successiva per il telegramma Siemens 220 (p0922/p2079) interconnette il parametro r1482 (Regolatore di velocità, uscita coppia I) con il parametro 2050[7] (IF1 PROFIdrive PZD ricevuto formato parola). Il parametro r1482 non è presente nella modalità VECTOR + U/f. In questo modo, dopo il download del progetto viene attivata l'anomalia F1042 "Errore parametro nel download del progetto".	L'interconnessione effettuata dalla parametrizzazione offline successiva p2050[7] = r1482 va impostata a 0 prima del download del progetto (p2050[7] = 0).		-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	X	X	-	-	-	-	X	-	X	-	-	-	-	4.4
AP01091500	Nella documentazione manca la descrizione del valore di anomalia 100 per F01043 "Errore grave nel download del progetto".	Il valore di anomalia 100 significa: il download è stato interrotto perché dal client della messa in servizio non sono pervenuti ordini di scrittura per almeno 30 s (ad es. in seguito all'interruzione della comunicazione).	Nessuno.		-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	X	X	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	4.4
SINAMICS_SW - DRIVE-CLiQ																																		
AP01082078	Se un SMC20 o un SMI20 viene estratto e reinserito su una CU305 con EPOS e BOP collegato, il componente talvolta non ritorna allo stato di pronto al funzionamento.	Se un SMC20 o un SMI20 viene estratto e reinserito su una CU305 con EPOS e BOP collegato, il componente talvolta non ritorna allo stato di pronto al funzionamento. Non vengono visualizzati errori; lo stato dei LED sulla CU resta su ROSSO.	Spegnere e riaccendere la CU. In alternativa, rimuovere il BOP.		-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	X	-	-	-	-	-	-	4.4
AP01095204	Se per un clock del regolatore di corrente con p0115[0] di 31,25 µs vengono estratti e reinseriti componenti DRIVE-CLiQ, può verificarsi l'allarme F01205 "CU: Overflow degli intervalli di tempo".	Se per un clock del regolatore di corrente con p0115[0] di 31,25 µs vengono estratti e reinseriti componenti DRIVE-CLiQ, può verificarsi l'allarme F01205 "CU: Overflow degli intervalli di tempo". L'errore va tacitato tramite Power OFF / ON.	Nessun rimedio.		-	-	-	-	X	-	-	-	X	-	X	-	X	X	-	-	-	-	-	-	-	-	X	-	X	-	-	-	-	-	4.4
SINAMICS_SW - EPOS																																		
AP01104092	Nella modalità MDI tramite p2654 sono necessari 2 fronti di avvio se la posizione di destinazione è esattamente 0 LU e se precedentemente è stato rifiutato un job di movimento.	Nella modalità MDI tramite p2654 "EPOS Impostazione diretta valore di riferimento/Adattamento modalità MDI" (telegramma standard 110, PZD 12) sono necessari 2 fronti di avvio se la posizione di destinazione è esattamente 0 LU (relativo/assoluto) e se precedentemente è stato rifiutato un job di movimento (p2641 "EPOS Rifiuto del job di movimento").	Impostare il secondo fronte di avvio tramite p2650 "EPOS Impostazione diretta valore riferimento/MDI, fronte acq. val. rif." oppure impostare la modalità MDI tramite p2648 "EPOS Impostazione diretta valore riferimento/MDI, tipo di posiz.", p2651 "EPOS Impostazione diretta valore riferimento/MDI, sel.dir.pos." e p2652 "EPOS Impostazione diretta valore riferimento/MDI, sel.dir.neg." (telegramma standard 111).	Servo/Vector	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	X	X	X	X	-	-	-	4.4

ARTSPlusRQ	Parola chiave	Descrizione del caso/problema	Possibilità di soluzione	DO concernere	Drive familia																												Nuovo dacché
					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 - EPOS																																			
AP01106006	Se la velocità viene limitata tramite p2594, con una limitazione a 0 LU/min l'avviso A7456 non viene emesso se precedentemente la velocità non è stata limitata.	Con la limitazione della velocità impostata a 0 LU/min tramite p2594 "EPOS Velocità massima limitata esternamente", l'avviso A07456 "EPOS: Velocità di riferimento limitata" non viene emesso".	Per arrestare l'azionamento utilizzare la funzione Arresto intermedio (p2640 "BI: EPOS Arresto intermedio").	Servo/Vector	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	X	X	X	X	-	-	-	4.4
SINAMICS_SW - Aggiornamento																																			
AP00940187	Durante ogni aggiornamento di un alimentatore della versione 2.5 in STARTER alla versione V2.6 o superiore viene visualizzato un messaggio che segnala che non è stato possibile impostare il parametro r3508 "Fattore massimo di incremento alimentazione".	Durante ogni aggiornamento di un alimentatore della versione 2.5 in STARTER alla versione V2.6 o superiore viene visualizzato un messaggio che segnala che non è stato possibile impostare il parametro r3508 "Fattore massimo di incremento alimentazione".	Ignorare il messaggio, il valore del parametro viene impostato correttamente.		-	-	-	-	X	-	-	-	-	-	-	-	-	-	X	-	-	-	-	-	-	-	-	-	X	-	X	-	-	-	4.4
SINAMICS_SW - Comunicazione in generale																																			
AP01033982	Designazione morsetto X140 anziché X22 per USS/RS232 con CU310-2 DP.	Il testo che definisce P2030 "Selezione protocollo SS bus di campo", valore 6 "USS(RS232) su X140" non corrisponde all'hardware. La definizione del connettore RS232 sulla CU310-2 è "X22".	Nessuno.		-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	X	-	-	-	-	4.4
AP01066354	La creazione del collegamento di un controller con sincronismo di clock provoca disturbi a un collegamento esistente di un controller PROFIsafe.	Durante la sincronizzazione di un controller con sincronismo di clock (PROFIBUS/PROFINET/SINAMICS Link) vengono emessi, in presenza di un collegamento PROFIsafe, i messaggi Safety C01711/C30711 "SI Motion: guasto in un canale di sorveglianza". Il collegamento a due controller può esistere per: PROFINET Shared Device o utilizzo di entrambe le interfacce PZD (IF1/IF2). I messaggi Safety vengono sempre emessi per Extended Safety e solo sporadicamente per Basic Safety.	Assicurarsi che il controller con sincronismo di clock venga avviato prima del controller PROFIsafe.		-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	X	X	X	-	-	-	4.4
AP01109115	Il riconoscimento dell'apparecchio come unità di memoria di massa dura circa 15 s dopo l'inserimento del cavo USB.	Il riconoscimento dell'apparecchio come unità di memoria di massa dura circa 15 s dopo l'inserimento del cavo USB.	Nessuno.		-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	X	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	4.4
SINAMICS_SW - Comunicazione CAN																																			
AP00875674	Se si avvia un salvataggio parziale CAN (Store Com. o Store Appl. Param) senza aver prima eseguito almeno una volta un salvataggio completo, i relativi file ACX (CCxxxxxx.ACX o CAxxxxxx.ACX) saranno sì presenti in /USER/SINAMICS/DATA/*, ma non verranno caricati al riavvio e pertanto non saranno attivi. Questi file, inoltre, non verranno salvati sulla scheda di memoria inserita nell'apparecchio.	Se si avvia un salvataggio parziale CAN (Store Com. o Store Appl. Param) senza aver prima eseguito almeno una volta un salvataggio completo, i relativi file ACX (CCxxxxxx.ACX o CAxxxxxx.ACX) saranno sì presenti in /USER/SINAMICS/DATA/*, ma non verranno caricati al riavvio e pertanto non saranno attivi. Questi file, inoltre, non verranno salvati sulla scheda di memoria inserita nell'apparecchio.	Eseguire un salvataggio completo p0977 "Salvataggio di tutti i parametri" = 1.		-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	X	X	X	X	X	-	X	X	-	X	X	-	-	4.3 SP1

ARTSPlusRQ	Parola chiave	Descrizione del caso/problema	Possibilità di soluzione	DO concernere	Drive familia																												Nuovo dacché
					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 - Comunicazione CAN																																			
AP01068349	Visualizzazione dell'errore F8701(1) "Cambio di stato NMT" in r8611 "CAN: Pre-defined Error Field" dopo il comando CANopen NMT "Reset Node" su G120.	Dopo il comando CANopen NMT "Reset Node" su G120, durante il quale l'azionamento è nello stato "Funzionamento", si visualizza a riavvio effettuato l'errore F8701(1) "Cambio di stato NMT" in r8611 "CAN: Pre-defined Error Field".	Se viene emesso il comando CANopen NMT "Reset Node" su G120, essendo l'azionamento nello stato "Funzionamento", è necessario tacitare dopo il riavvio l'errore F8701(1) "Cambio di stato NMT" affinché lo stesso non venga più visualizzato in r8611 "CAN: Pre-defined Error Field".		-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	X	X	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	4.4
SINAMICS_SW - Comunicazione PROFIBUS																																			
AP01123648	Avviso A1900(462) per traffico dati trasversale PROFIBUS e anomalie del bus.	L'avviso A1900 con valore 462 può verificarsi se sono progettate diverse relazione di traffico trasversale PROFIBUS e se contemporaneamente si verificano delle interruzioni del bus. L'avviso persiste anche se viene ristabilita la comunicazione regolare e scompare solo dopo un POWER ON. Il valore aggiuntivo 462 non è documentato perché si tratta di un problema interno.	Ignorare l'avviso o eseguire un Power On.		-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	X	X	X	X	-	-	X	X	X	X	X	-	4.4
SINAMICS_SW - Comunicazione PROFIdrive																																			
AP00957853	Il prolungamento offline di un telegramma PROFIdrive può provocare errori durante il download.	p2079 permette di impostare un telegramma PROFIdrive e di ampliarlo con le interconnessioni specifiche dell'utente. Se in seguito si imposta offline un telegramma più lungo, le interconnessioni specifiche dell'utente nella direzione del valore di riferimento (sorgente r2050/r2060) non vengono cancellate. Di conseguenza possono venire a crearsi interconnessioni incoerenti su r2050/r2060. Durante il download l'esistenza di interconnessioni incoerenti può causare errori.	In caso di prolungamento di telegrammi, cancellare le interconnessioni specifiche dell'utente. Nella pagina di Starter: Comunicazione - Direzione ricezione.	Servo/Vector	-	-	-	-	X	-	-	-	-	-	-	-	-	X	-	-	-	X	X	-	-	X	-	X	X	X	-	-	-	4.4
SINAMICS_SW - Comunicazione PROFINET																																			
AP00687479	SINAMICS CBE20 non supporta la diagnostica PROFIsafe.	SINAMICS CBE20 non supporta la diagnostica PROFIsafe.	Nessuna		-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	X	X	-	-	-	-	X	-	X	-	-	-	2.6 SP2 HF11
AP01061301	Il LED PN lampeggia di luce rossa, e non verde come descritto, se sono configurati 2 controller (Shared Device, p8929 "PN Numero di Remote Controller" = 2), ma solo uno è collegato.	Il LED PN lampeggia di luce rossa, e non verde come descritto, se sono configurati 2 controller (Shared Device, p8929 "PN Numero di Remote Controller" = 2), ma solo uno è collegato.	Nessuno.		-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	X	X	-	-	-	-	X	X	X	-	-	-	4.4
AP01091545	Avviso A50010 non documentato in PROFINET CBE20.	L'avviso A50010 non documentato in PROFINET CBE20 viene tacitato se è stato impostato un Name of Station non valido.	Correggere "Name of Station" per PROFINET CBE20 (p8940).		-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	X	X	X	X	-	-	X	-	X	X	X	-	4.4
AP01107353	Se la topologia di riferimento di una rete PROFINET viene definita tramite l'editor della topologia STEP7, per le unità CU310-2 PN e CU320-2 PN vengono visualizzate la porta 1 e la porta 2 per l'interfaccia PROFINET ed, erroneamente, anche la porta 1 dell'interfaccia LAN (X127).	Se la topologia di riferimento di una rete PROFINET viene definita tramite l'editor della topologia STEP7, per le unità CU310-2 PN e CU320-2 PN vengono visualizzate la porta 1 e la porta 2 per l'interfaccia PROFINET ed, erroneamente, anche la porta 1 dell'interfaccia LAN (X127).	Nessuno		-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	X	X	X	X	-	-	X	X	X	X	X	-	4.4

ARTSPlusRQ	Parola chiave	Descrizione del caso/problema	Possibilità di soluzione	DO concernere	Drive familia																												Nuovo dacché
					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 - Comunicazione PROFINET																																			
AP01120130	L'avviso A01910 "Bus di campo, timeout valore di riferimento" non scompare quando viene ristabilita la comunicazione.	Interfaccia PROFINET integrata delle unità CU310-2 PN e CU320-2 PN: se si riparametrizza in avviso l'anomalia F01910 "Bus di campo, timeout valore di riferimento", (p2118=1910 e p2119=2), l'avviso persiste anche quando la comunicazione torna ad essere normale.	Nessuno.		-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	X	X	X	X	-	-	X	X	X	X	X	-	4.4
SINAMICS_SW - Regolazione																																			
AP00516843	Un riduttore parametrizzato in p0432/p0433 non viene calcolato nella posizione.	Se un riduttore viene parametrizzato in p0432/p0433, esso viene calcolato solo nel numero di giri e non nella posizione.	Per ottenere una conversione della posizione si può eventualmente attivare l'inseguimento di posizione in p0411.0.		X	X	X	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	X	-	-	-	X	X	-	-	X	X	X	X	X	-	-	-	2.6 SP2 HF11
AP00891150	Nella regolazione vettoriale con encoder la precisione di coppia può diminuire a regimi inferiori al 30% del numero di giri nominale del motore quando la decelerazione da regimi elevati (ad es. per il deflussaggio) è così rapida da non permettere un adeguamento altrettanto veloce dell'induttanza principale del modello motore attraverso l'adattamento Lh.	Nella regolazione vettoriale con encoder la precisione di coppia può diminuire a regimi inferiori al 30% del numero di giri nominale del motore quando la decelerazione da regimi di giri elevati (ad es. per il deflussaggio) è così rapida da non permettere un adeguamento altrettanto veloce dell'induttanza principale del modello motore attraverso l'adattamento Lh. A regimi più bassi l'adattamento Lh viene disattivato internamente in modo automatico e il risultato dell'adattamento resta fisso all'ultimo valore calcolato.	Dopo la misura da fermo si consiglia di eseguire sempre anche una misura in rotazione per determinare l'induttanza principale e la caratteristica di saturazione, dopodiché si può disattivare l'adattamento Lh (p1780 bit2 = 0).	Vector	-	-	-	-	X	-	-	-	-	-	-	-	-	-	X	-	-	-	X	X	-	-	-	X	X	X	-	-	-	-	4.3 SP1
AP01086940	Se il regolatore PID è parametrizzato come sorgente del segnale per la funzione ESM e utilizza un ingresso analogico come segnale del valore attuale (P2264), nel funzionamento ESM non viene riconosciuta la rottura di un conduttore (A3505) se la stessa si è verificata prima dell'attivazione della funzione ESM. In questo modo, la funzione ESM non passerà alla sorgente del valore di riferimento sostitutiva (P3882). L'ESM continua a utilizzare il regolatore PID come sorgente del segnale e il valore attuale del regolatore PID resta a 0 per effetto della rottura del conduttore. P3889 "CO/BO: Parola di stato ESM" bit 3 "Valore attuale del regolatore PID (p2264) perso" resta a 0.	Se il regolatore PID è parametrizzato come sorgente del segnale per la funzione ESM e utilizza un ingresso analogico come segnale del valore attuale (P2264), nel funzionamento ESM non viene riconosciuta la rottura di un conduttore (A3505) se la stessa si è verificata prima dell'attivazione della funzione ESM. In questo modo, la funzione ESM non passerà alla sorgente del valore di riferimento sostitutiva (P3882). L'ESM continua a utilizzare il regolatore PID come sorgente del segnale e il valore attuale del regolatore PID resta a 0 per effetto della rottura del conduttore. P3889 "CO/BO: Parola di stato ESM" bit 3 "Valore attuale del regolatore PID (p2264) perso" resta a 0.	Per assicurarsi che in tutti i casi venga utilizzato per il funzionamento ESM il valore di riferimento di velocità corretto, il parametro P3881 "Sorgente del valore di riferimento ESM" va impostato a 1 "Valore di riferimento fisso del numero di giri 15 (p1015)".		-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	X	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	4.4

ARTSPlusRQ	Parola chiave	Descrizione del caso/problema	Possibilità di soluzione	DO concernere	Drive familia																												Nuovo dacché
					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	Il tempo di reazione complessivo in seguito alla selezione delle funzioni Safety Integrated Extended tramite PROFIsafe nel peggiore dei casi si prolunga di circa 30 ms rispetto a V2.5 SP1.	Il tempo di reazione complessivo in seguito alla selezione delle funzioni Safety Integrated Extended tramite PROFIsafe nel peggiore dei casi si prolunga di circa 30 ms rispetto a V2.5 SP1. Ciò può comportare una maggiore corsa di frenatura. Durante la prova di collaudo di macchine in serie, azionate in precedenza con V2.5 SP1 e ora con V2.6 SP1, occorre verificare se nella rispettiva applicazione ciò è rilevante o meno sul piano della sicurezza tecnica.	Se il tempo di reazione è critico, esiste la possibilità di ridurlo nel dispositivo di azionamento mediante l'impostazione di un clock di sorveglianza minore per le funzioni Safety Extended (p9500/p9300).		-	-	-	X	-	-	-	-	-	-	-	-	-	X	-	-	-	X	X	-	-	-	X	X	X	-	-	-	2.6 SP2 HF11
AP00808654	Quando si utilizza un Motor Module a doppio asse e le Safety Integrated Extended Functions, con la seguente configurazione: - p9511 su un azionamento del Motor Module a doppio asse = 1 ms - p9511 sull'altro azionamento del Motor Module a doppio asse = 0 ms (= applicazione del clock DP) - PROFIBUS sincrono al clock con clock PROFIBUS diverso da 1 ms vengono emessi dei messaggi di errore.	Quando si utilizza un Motor Module a doppio asse e le Safety Integrated Extended Functions, con la seguente configurazione: - p9511 su un azionamento del Motor Module a doppio asse = 1 ms - p9511 sull'altro azionamento del Motor Module a doppio asse = 0 ms (= applicazione del clock DP) - PROFIBUS sincrono al clock con clock PROFIBUS diverso da 1 ms vengono emessi i messaggi di errore C01711 "SI Motion CU: Guasto in un canale di sorveglianza" con il valore di anomalia 1020 e C30711 "SI Motion MM: Guasto in un canale di sorveglianza" con il valore di anomalia 1020.	Sull'azionamento impostare con p9511 = 0 ms il clock PROFIBUS anziché 0 ms.		-	-	-	X	-	-	-	X	-	X	-	X	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	X	-	-	-	-	-	4.3 SP1
AP00836947	Il download di un progetto con PROFIsafe parametrizzato (anche con le Safety Basic Function via PROFIsafe) fallisce se nel Motor Module non è contenuta la versione SW adatta.	Il download di un progetto con PROFIsafe parametrizzato (P9601.3 = 1) viene interrotto con il messaggio di errore "P9601[0]: Valore non ammesso" se le versioni SW nella Control Unit e nel Motor Module si distinguono nella forma seguente: la Control Unit ha la versione V2.6 mentre il Motor Module ha la versione V2.5 o viceversa. L'errore "9601[0]: Valore non ammesso" si verifica nelle circostanze menzionate anche se il progetto viene scritto tramite "Carica nel file system" direttamente sulla scheda CF.	Attendere l'update automatico del Motor Module, quindi spegnere/accendere ed eseguire nuovamente il download del progetto.		-	-	-	X	-	-	-	-	-	-	-	-	-	X	-	-	-	X	X	-	-	-	X	X	X	-	-	-	4.4
AP01008359	Se lo stop di prova delle sorveglianze del movimento Safety Integrated fallisce a causa della mancanza dell'abilitazione impulsi all'avvio dello stop di prova, può accadere che i messaggi C01798 "SI Motion CU: stop prova in corso" o C30798 "SI Motion MM: stop prova in corso" restino attivi anche se viene deselezionato lo stop di prova.	Se uno stop di prova delle sorveglianze del movimento Safety Integrated fallisce a causa della mancanza dell'abilitazione impulsi all'avvio dello stop di prova (allarme C01711 "SI Motion CU: guasto in un canale di sorveglianza" o C30711 "SI Motion MM: guasto in un canale di sorveglianza" con il valore di anomalia 1005 "Impulsi già cancellati con selezione stop di prova"), può accadere che i messaggi C01798 "SI Motion CU: stop prova in corso" o C30798 "SI Motion MM: stop prova in corso" restino attivi anche se viene deselezionato lo stop di prova.	Riavviare lo stop di prova. I messaggi C01798 e C30798 scompaiono dopo che lo stop di prova è stato eseguito correttamente.	Servo/Vector	-	-	X	X	-	-	-	-	-	-	-	-	-	X	-	-	-	-	-	-	-	-	X	X	-	X	-	-	4.4

ARTSPlusRQ	Parola chiave	Descrizione del caso/problema	Possibilità di soluzione	DO concernere	Drive familia																												Nuovo dacché
					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 Function senza encoder: in caso di superamento del limite di velocità SBR è possibile che, oltre ai messaggi previsti C01706/30706, vengano emessi i messaggi C01711/C30711 con il valore di anomalia 3.	Safety Extended Function senza encoder p9506 "SI Motion, specifica delle funzioni (Control Unit)" = 1 "Safety senza encoder": in caso di superamento del limite di velocità SBR è possibile che, oltre ai messaggi previsti C01706 "SI Motion CU: Limite SAM/SBR superato" e C30706 "SI Motion MM: Limite SAM/SBR superato", vengano anche emessi i messaggi C01711 "SI Motion CU: Guasto in un canale di sorveglianza" e C30711 "SI Motion MM: Guasto in un canale di sorveglianza" rispettivamente con il valore di anomalia 3 "La differenza del valore attuale di posizione (r9713) tra i due canali di sorveglianza è maggiore della tolleranza in p9542/p9342". I messaggi possono essere tacitati.	- Ignorare gli allarmi aggiuntivi. - Aumentare il valore di p9542 "SI Motion, confronto valore attuale della tolleranza (incrociato) (Control Unit)" ai valori consigliati nel Manuale delle liste per il funzionamento senza encoder.	Servo/Vector	-	-	X	-	X	-	-	-	-	-	-	-	-	X	-	-	-	X	X	-	-	-	X	X	X	-	-	-	4.4
AP01060498	Per i Motor Module a doppio asse e clock del regolatore di corrente p0115[0] impostati a valori diversi, è possibile che utilizzando le Safety Extended Functions si verifichino dei problemi.	Safety Extended Functions con Motor Module a doppio asse e clock del regolatore di corrente p0115[0] impostati a valori diversi. Si presentano i seguenti errori: 1. Il Motor Module non è più accessibile se è parametrizzato Safety con encoder (p9506 "SI Motion Specifica funzione" = 0) e i clock di rilevamento del valore attuale Safety (p9511/p9311) sono impostati a valori diversi sui due oggetti di azionamento. 2. Non è possibile uscire da STO ed è presente "Evento interno" (r9722.7 = 0) se sull'azionamento con il clock del regolatore di corrente maggiore è parametrizzato Safety senza encoder (p9506 "SI Motion Specifica funzione " > 0).	- Impostare i clock del regolatore di corrente p115[0] allo stesso valore - Riguardo a 1. Impostare allo stesso valore il clock di rilevamento del valore attuale Safety p9511/p9311).	Servo/Vector	-	-	X	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	X	-	-	-	-	-	-	-	-	X	-	-	-	-	4.4
AP01061872	Con valori molto ridotti di p9547 "SI Motion Isteresi di velocità" e con la funzione Safety Extended abilitata "n<nx con isteresi e filtro" (p9501.16 = 1 "SI Motion Abilitazione funzioni sicure") con filtro impostato (p9545 "SI Motion SSM tempo di filtro" > 0) può accadere che il messaggio di errore legittimo C01711"SI Motion CU: Guasto in un canale di sorveglianza" valore di anomalia 232 "La differenza del valore di velocità livellato tra i due canali di sorveglianza è superiore alla tolleranza isteresi impostata in p9547/p9347" non sia tacitabile.	Con valori molto ridotti di p9547 "SI Motion Isteresi di velocità" e con la funzione Safety Extended abilitata "n<nx con isteresi e filtro" (p9501.16 = 1 "SI Motion Abilitazione funzioni sicure") con filtro impostato (p9545 "SI Motion SSM tempo di filtro" > 0) può accadere che il messaggio di errore legittimo C01711"SI Motion CU: Guasto in un canale di sorveglianza" valore di anomalia 232 "La differenza del valore di velocità livellato tra i due canali di sorveglianza è superiore alla tolleranza isteresi impostata in p9547/p9347" non sia tacitabile.	Aumentare p9547/p9347 "SI Motion Isteresi di velocità"	Servo/Vector	-	-	X	-	X	-	-	-	-	-	-	-	-	X	-	-	X	-	-	-	-	X	X	X	X	X	-	-	-	4.4

ARTSPlusRQ	Parola chiave	Descrizione del caso/problema	Possibilità di soluzione	DO concernere	Drive familia																												Nuovo dacché
					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																																			
AP01063313	In caso di scollegamento del cavo DRIVE-CLiQ tra la CU310-2 e il TM54F, dopo la sua reinserzione appare il messaggio di avviso 35015 "TM54F: Motor Module sostituito o configurazione incoerente".	In caso di distacco del cavo DRIVE-CLiQ tra la CU310-2 e il TM54F, dopo la sua reinserzione appare l'avviso A35015 "TM54F: Motor Module sostituito o configurazione incoerente".	Se nel parametro r10055 "SI TM54F Stato di comunicazione specifico dell'azionamento" del TM54F viene segnalato che è stata stabilita la comunicazione con l'azionamento della CU310-2 (e non sono presenti altre condizioni di errore), è possibile un funzionamento esente da errori anche in presenza dell'avviso A35015. Per cancellare l'avviso è necessario effettuare un ciclo di accensione/spegnimento del dispositivo di azionamento.		-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	X	-	-	-	-	4.4
AP01064838	Se si deve attivare la funzione ESR (Arresto e svincolo ampliati) di Sinamics quando, a funzioni di sicurezza attivate, la comunicazione con il master PROFIsafe (F-PLC) è disturbata, per alcuni tipi di interruzione della comunicazione l'attivazione ESR funziona solo una volta. Dopo l'attivazione è perciò necessario eseguire un Power Off.	Il problema dell'unicità dell'attivazione sussiste solo in presenza delle seguenti condizioni: - Le Extended Safety Function sono comandate tramite PROFIsafe - Si verifica solo un'interruzione della comunicazione PROFIsafe, non un mancato funzionamento dell'intera comunicazione PROFIBUS / PROFInet	Dopo l'attivazione ESR per effetto di un'interruzione della comunicazione (il bit 9723.2 è 1), eseguire un Power Off di Sinamics. Sull'unità F-PLC è possibile utilizzare l'attivazione dei valori failsafe solo se l'STO (Safe Torque Off) che ne consegue corrisponde al procedimento desiderato per l'arresto dell'azionamento.	Servo/Vector	-	-	X	-	X	-	-	-	-	-	-	-	-	X	-	-	-	-	-	-	-	-	X	X	X	X	-	-	-	4.4
AP01065442	Messaggi sporadici C01711/C30711 "SI Motion P1: Guasto in un canale di sorveglianza" durante il riavviamento al volo con le Safety Extended Function abilitate in caso di successione rapida di deselezione STO e ON/OFF1.	Se si utilizza la funzione di riavviamento al volo con le Safety Extended Function abilitate, è possibile che si visualizzino sporadicamente i messaggi C01711/C30711 "SI Motion P1: Guasto in un canale di sorveglianza" se tra deselezione STO e ON/OFF1 intercorrono meno di 400 ms. In questo senso è irrilevante se, durante l'esecuzione della funzione di riavviamento al volo, è selezionata una funzione di sicurezza.	Quando si utilizza la funzione di riavviamento al volo, rispettare un tempo di attesa di almeno 400 ms tra deselezione STO e ON/OFF1. In alternativa: confermare i messaggi C01711/C30711 "SI Motion P1: Guasto in un canale di sorveglianza" mediante la "tacitazione sicura" (Internal Event Acknowledge).		-	-	-	-	X	-	-	-	-	-	-	-	-	X	-	-	X	-	-	-	-	-	-	X	X	-	-	-	-	4.4
AP01067484	Dopo molteplici soste / sbloccamenti dalla sosta, con le Safety Extended Function abilitate p9501 "SI Motion, abilitazione funzioni sicure" > 0 sporadicamente si può verificare il messaggio di errore C01711 "SI Motion CU: Guasto in un canale di sorveglianza" con valore di errore 3 "La differenza del valore attuale di posizione (r9713) tra i due canali di sorveglianza è maggiore della tolleranza in p9542/p9342".	Dopo molteplici soste / sbloccamenti dalla sosta, con le Safety Extended Function abilitate p9501 "SI Motion, abilitazione funzioni sicure" > 0 sporadicamente si può verificare il messaggio di errore C01711 "SI Motion CU: Guasto in un canale di sorveglianza" con valore di errore 3 "La differenza del valore attuale di posizione (r9713) tra i due canali di sorveglianza è maggiore della tolleranza in p9542/p9342".	Spegnere/riaccendere		-	-	X	-	X	-	-	-	-	-	-	-	-	X	-	-	-	-	-	-	-	X	X	X	X	X	-	-	-	4.4

ARTSPlusRQ	Parola chiave	Descrizione del caso/problema	Possibilità di soluzione	DO concernere	Drive familia																													Nuovo dacché
					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	Dalla descrizione corrente del valore di anomalia 11 dell'anomalia F01682 non è possibile ricavare la causa precisa dell'errore.	L'anomalia F01682 con il valore di anomalia 11 ha la seguente causa: Nel parametro p9506 "SI Motion, specifica delle funzioni" sono state parametrizzate funzioni di sorveglianza senza encoder (bit 1 = 1). Contemporaneamente nel parametro p9601 "SI Abilitazione funzioni integrate nell'azionamento" non sono state parametrizzate le sorveglianze del movimento integrate nell'azionamento (bit 2 = 0). Quest'impostazione non è ammessa, poiché le funzioni di sorveglianza senza encoder sono supportate solo per le sorveglianze del movimento integrate nell'azionamento. Pertanto, dopo il salvataggio e un ciclo di spegnimento/accensione, l'anomalia F01682 viene tacitata con il valore di anomalia 11. Dalla descrizione corrente di questo valore di anomalia non è possibile ricavare la causa precisa dell'errore.	Non parametrizzare le funzioni di sorveglianza senza encoder (bit 1 = 0) nel parametro p9506 "SI Motion, specifica delle funzioni". Oppure impostare nel parametro p9601 "SI Abilitazione funzioni integrate nell'azionamento" le sorveglianze del movimento integrate nell'azionamento (bit 2 = 1).	Servo/Vector	-	-	-	-	X	-	-	-	-	-	-	-	-	X	-	X	X	-	-	-	-	-	X	X	X	-	-	-	-	4.4
AP01075738	Le Safety Extended Functions senza encoder (p9506 "SI Motion, specifica delle funzioni" > 0) non sono ammesse per i Motor Module monoasse con il clock del regolatore di corrente p0115[0] = 31,25µs e per i Motor Module a doppio asse con p0115[0] = 62,5µs su entrambi gli azionamenti e con p9506 > 0 su almeno un azionamento.	Le Safety Extended Functions senza encoder (p9506 "SI Motion, specifica delle funzioni" > 0) non sono ammesse per i Motor Module monoasse con il clock del regolatore di corrente p0115[0] = 31,25µs e per i Motor Module a doppio asse con p0115[0] = 62,5µs su entrambi gli azionamenti e con p9506 > 0 su almeno un azionamento. Viene emesso il messaggio di errore F30802 "Parte di potenza: overflow degli intervalli di tempo".	Nessuno.	Servo	-	-	X	-	X	-	-	-	-	-	-	-	-	X	-	-	-	-	-	-	-	-	X	-	-	-	-	-	4.4
AP01076818	Se le Safety Function vengono utilizzate e comandate tramite PROFIsafe, non è consentita una successiva inserzione del Motor Module o una successiva inserzione della tensione di alimentazione per il Motor Module.	Se le Safety Basic Function o le Safety Extended Function vengono utilizzate e comandate tramite PROFIsafe, alla successiva inserzione del Motor Module o alla successiva inserzione della tensione di alimentazione per il Motor Module non si realizza la comunicazione PROFIsafe. L'azionamento resta nello stato "Blocco inserzione". L'F-Host segnala nella sua diagnostica "Timeout di F-System riconosciuto".	È necessario assicurarsi che il Motor Module, all'avviamento della Control Unit, sia collegato e che venga anche acceso prima della Control Unit o contemporaneamente ad essa. In caso contrario sarà necessario eseguire un Power On sulla Control Unit al successivo inserimento o alla successiva accensione del Motor Module.	Servo/Vector	-	-	-	-	X	-	-	-	-	-	-	-	-	X	-	-	-	X	X	-	-	-	X	X	X	-	-	-	4.4
AP01077242	Causa e rimedio per l'anomalia F01652 "SI CU: clock di sorveglianza non ammesso" con il valore di anomalia 109 non descritti correttamente.	La causa e il rimedio per l'anomalia F01652 "SI CU: clock di sorveglianza non ammesso" con il valore di anomalia 109 non sono descritti correttamente. Le descrizioni corrette sono le seguenti: - Causa del valore di anomalia = 109: Se sono parametrizzate le funzioni di sorveglianza del movimento senza encoder (p9506), il clock di rilevamento del valore attuale (p9511) deve essere uguale a 250 µs. - Rimedio per il valore di anomalia = 109: Impostare il clock di rilevamento del valore attuale in p9511 a 250 µs.	Tenere conto della descrizione corretta.		-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	X	-	-	-	-	-	4.4
AP01077416	Descrizione di p9306/p9506 "SI Motion, specifica delle funzioni" incompleta.	La descrizione dei valori di impostazione dei parametri p9306/p9506 "SI Motion, specifica delle funzioni" è incompleta. La descrizione completa è la seguente: Valore 0: "Safety con encoder e sorveglianza di accelerazione (SAM) / ritardo" Valore 1: "Safety senza encoder con sorveglianza delle rampe di frenatura (SBR)" Valore 3: "Safety senza encoder con sorveglianza di accelerazione (SAM) / ritardo"	Nessun rimedio necessario.		-	-	X	-	X	-	-	-	X	-	X	-	X	X	-	-	-	-	-	-	-	-	-	X	X	X	-	-	-	-	4.4

ARTSPlusRQ	Parola chiave	Descrizione del caso/problema	Possibilità di soluzione	DO concernere	Drive familia																											Nuovo dacché
					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	Non è ammessa l'attivazione della funzione di copia per i parametri Safety Integrated da parte di STARTER/SCOUT in funzionamento offline con Safety Integrated non abilitato.	Non è ammessa l'attivazione della funzione di copia per i parametri Safety Integrated da parte di STARTER/SCOUT in funzionamento offline se Safety Integrated non è abilitato (selezione della Safety Function impostata su "Nessun Safety Integrated"). Se si effettua il download di un progetto con funzione di copia attivata offline e Safety Integrated non abilitato, viene emessa l'anomalia F01663 "SI CU: Copia dei parametri SI rifiutata".	Mettere in atto il rimedio descritto nell'anomalia F01663 "SI CU: Copia dei parametri SI rifiutata".		-	-	X	-	X	-	-	-	-	-	-	-	-	X	-	X	X	-	-	-	-	X	X	X	X	-	-	-	4.4
AP01082704	Se è stato selezionato SS2 o, in base ad una funzione di sorveglianza, attivato uno stop E/D/C, qualora fosse presente una violazione SOS nel successivo passaggio ad uno Stop B, SOS viene deselezionato soltanto dopo che è trascorso il tempo di transizione Stop B -> A. In questa fase non è perciò attiva alcuna sorveglianza di accelerazione della frenatura.	Se è stato selezionato SS2 o, in base ad una funzione di sorveglianza, attivato uno stop E/D/C, qualora fosse presente una violazione SOS nel successivo passaggio ad uno Stop B, SOS viene deselezionato soltanto dopo che è trascorso il tempo di transizione Stop B -> A. In questa fase non è perciò attiva alcuna sorveglianza di accelerazione della frenatura.	Questo prolungamento del tempo di reazione 'worst case' va tenuto presente e il tempo di transizione da Stop B a Stop A selezionato (p9556/9356) deve essere adeguatamente breve.	Servo/Vector	-	-	X	-	X	-	-	-	-	-	-	-	-	X	-	-	-	-	-	-	-	X	X	X	X	X	-	-	-	4.4
AP01084902	Nel funzionamento di Safety senza encoder con i motori sincroni, a seconda del tipo di motore o dello stato del carico può verificarsi l'errore C01711 "SI Motion CU: guasto in un canale di sorveglianza" con i valori di anomalia 1041/1042/1043. I valori di impostazione di p9588, p9589, p9783 che consentono di evitare il messaggio di errore sono difficilmente determinabili.	Nel funzionamento di Safety senza encoder con i motori sincroni può verificarsi, a seconda del tipo di motore o dello stato del carico l'errore C01711 "SI Motion CU: guasto in un canale di sorveglianza" con il valore di anomalia 1041 "Valore di corrente troppo basso (senza encoder)", 1042 "Errore di plausibilità corrente/tensione" o 1043 "Troppi processi di accelerazione". Le contromisure descritte nella documentazione richiedono l'impostazione piuttosto precisa dei parametri ivi indicati p9588 "SI Motion, corr. min. rilev. val. att. senza encoder (Control Unit)", p9589 "SI Motion, accelerazione tolleranza tensione (Control Unit)" e p9783 "SI Motion, motore sincrono, impressione di corrente senza encoder". Dato che questi parametri talvolta si influenzano reciprocamente, questa procedura può risultare complessa e deve essere eseguita in funzione dell'impianto specifico.	Eseguire la regolazione fine con p9588, p9589 e p9783.	Servo/Vector	-	-	X	-	X	-	-	-	-	-	-	-	-	X	-	-	-	-	-	-	-	X	X	X	-	-	-	-	4.4
AP01090853	Se p9500/p9300 "SI Motion, clock di sorveglianza" non è un multiplo intero del clock del regolatore di corrente p0115[0] "Tempi di campionamento per circuiti di regolazione interni", si possono verificare errori durante l'avviamento del sistema di azionamento.	Se p9500/p9300 "SI Motion, clock di sorveglianza" non è un multiplo intero del clock del regolatore di corrente p0115[0] "Tempi di campionamento per circuiti di regolazione interni", durante l'avviamento dell'oggetto di azionamento si possono verificare le seguenti reazioni errate o anomalie: - F01200 "CU: Gestione degli intervalli di tempo, errore software interno" con il valore di anomalia 1009, F01000 "Errore software interno" con il valore di anomalia Hex 259_04DE, F30652 "SI MM: Clock di sorveglianza non ammesso" con il valore di anomalia 101. - Il Motor Module non è più indirizzabile. In Starter la parte di potenza scompare dalla panoramica della topologia. Si può accedere alla maschera Safety (per annullare una modifica), ma non è più possibile uscirne.	Ripristinare le impostazioni di fabbrica ed effettuare una nuova messa in servizio dell'oggetto di azionamento. Impostare p9500/p9300 "SI Motion, clock di sorveglianza" come multiplo intero del clock del regolatore di corrente p0115[0] "Tempi di campionamento per circuiti di regolazione interni". Per la CU305 va osservato che il parametro p0115[0] è impostato in modo fisso a 250 µs e non può venire modificato.		-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	X	X	-	-	-	-	X	X	X	-	-	-	-	4.4

ARTSPlusRQ	Parola chiave	Descrizione del caso/problema	Possibilità di soluzione	DO concernere	Drive familia																												Nuovo dacché
					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	Per la SDI con impostazione del valore di riferimento 0 e motore sincrono viene emessa l'anomalia Safety C01716/C30716 "SI Motion: Tolleranza per direzione di movimento sicura superata" o C01711/C30711 (3) "SI Motion: Guasto in un canale di sorveglianza".	Se il valore di corrente parametrizzato in p9783 "SI Motion Impressione di corrente senza encoder" è uguale al valore minimo di corrente impostato in p9588 "SI Motion Rilevamento del valore attuale senza encoder, corrente minima" e l'azionamento sincrono è in funzionamento a vuoto, può venire emesso erroneamente un allarme di una funzione di sorveglianza Safety, come ad esempio C01716/C30716 "SI Motion: Tolleranza per direzione di movimento sicura superata" o l'allarme C01711/C30711 "SI Motion: Guasto in un canale di sorveglianza".	Impostare il parametro p9783 "SI Motion Motore sincrono, impressione di corrente senza encoder" a un valore pari ad almeno 1,2 volte il valore di 9588 "SI Motion Rilevamento del valore attuale senza encoder".	Servo/Vector	-	-	-	-	X	-	-	-	-	-	-	-	-	X	-	-	-	-	-	-	-	-	X	X	X	-	-	-	-	4.4
AP01111628	Con valori elevati (>3000 giri/min) del parametro p9546 "SI Motion, limite di velocità SSM", con la funzione Safety Extended "n<nx: isteresi e filtro" (p9501 "SI Motion Abilitazione funzioni sicure" bit 16=1) abilitata e con asse rotante, può essere emesso il messaggio di errore C01711"SI Motion CU: Guasto in un canale di sorveglianza" con i valori di anomalia 75 "Limite di velocità n<nx" o 233 "Valore limite nx+tolleranza isteresi".	Con valori elevati (>3000 giri/min) del parametro p9546 "SI Motion, limite di velocità SSM", con la funzione Safety Extended "n<nx: isteresi e filtro" (p9501 "SI Motion Abilitazione funzioni sicure" bit 16=1) abilitata e con asse rotante, può essere emesso il messaggio di errore C01711"SI Motion CU: Guasto in un canale di sorveglianza" con i valori di anomalia 75 "Limite di velocità n<nx" o 233 "Valore limite nx+tolleranza isteresi".	- Modificare leggermente p9546 (ad es. impostare il valore +/-5) - Impostare p9546 < 3000 giri/min (se compatibile con l'applicazione) - Bloccare la funzione "n<nx isteresi e filtro" tramite p9501 bit 16=0 (se compatibile con l'applicazione) - Eventualmente ridurre il clock Safety p9500 "SI Motion Clock di sorveglianza" (non per il G120)		-	-	X	-	X	-	-	-	-	-	-	-	-	X	-	-	X	-	-	-	-	-	X	X	X	X	-	-	-	4.4
AP01112024	La funzione di sicurezza SDI ("Safe Direction") non è parametrizzabile offline.	Se per una Control Unit che supporta la funzione di sicurezza SDI ("Safe Direction") si crea un progetto STARTER/SCOUT per la prima volta offline, l'SDI non è parametrizzabile nel funzionamento offline.	Parametrizzare la funzione di sicurezza SDI nel funzionamento online oppure eseguire un upload del progetto; successivamente la SDI è completamente parametrizzabile anche nel funzionamento offline.		-	-	X	-	X	-	-	-	X	-	X	-	X	X	-	-	-	X	-	-	-	-	-	X	X	X	X	-	-	-	4.4
AP01122329	Utilizzando il freno Compound quando sono abilitate le sorveglianze di movimento sicure, può sporadicamente presentarsi il messaggio C01711 "SI Motion P1: Guasto in un canale di sorveglianza" con valore 3.	Se il freno Compound supera la corrente massima del convertitore, quando sono abilitate le sorveglianze di movimento sicure può sporadicamente presentarsi il messaggio C01711 "SI Motion P1: Guasto in un canale di sorveglianza" con valore 3 "La differenza del valore attuale di posizione (r9713) tra i due canali di sorveglianza è maggiore della tolleranza in p9542/p9342".	Diminuire p3856 "Corrente di frenatura Compound".		-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	X	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	4.4

ARTSPlusRQ	Parola chiave	Descrizione del caso/problema	Possibilità di soluzione	DO concernere	Drive familia																													Nuovo dacché
					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																																		
AP01127246	I parametri p9554/p9354 "SI Motion, tempo di passaggio da STOP E a SOS (SBH)" vengono visualizzati per errore nella lista esperti per la CU305. Questi parametri non svolgono alcuna funzione per la CU305 e non devono essere utilizzati. Una parametrizzazione di p9554/p9354 provoca l'errore non tacitabile C01711/C30711 "SI Motion CU: Guasto in un canale di sorveglianza" con valore di anomalia 39 "Tempo di passaggio da STOP E a SOS (p9554/p9354)".	I parametri p9554/p9354 "SI Motion, tempo di passaggio da STOP E a SOS (SBH)" vengono visualizzati per errore nella lista esperti per la CU305. Questi parametri non svolgono alcuna funzione per la CU305 e non devono essere utilizzati. Una parametrizzazione di p9554/p9354 provoca l'errore non tacitabile C01711/C30711 "SI Motion CU: Guasto in un canale di sorveglianza" con valore di anomalia 39 "Tempo di passaggio da STOP E a SOS (p9554/p9354)".	Resettare p9554/p9354 al valore di default 100.		-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	X	-	-	-	-	-	-	4.4
SINAMICS_SW - SIMOTION																																		
AP01078494	Quando si seleziona la macro di parametri p0700 = 1 "SIMOTION(PM000001.XML)" per il Terminal Module TM31, le uscite digitali non vengono cablate correttamente.	Vengono stabiliti i seguenti collegamenti: p4038 interconnesso con r2091.8; p4039 interconnesso con r2091.9; p4040 interconnesso con r2091.10; p4041 interconnesso con r2091.11. I collegamenti corretti sono i seguenti: p4038 interconnesso con r2090.8; p4039 interconnesso con r2090.9; p4040 interconnesso con r2090.10; p4041 interconnesso con r2090.11.	Realizzare manualmente i collegamenti corretti.	TM31	-	-	-	-	X	-	-	-	-	-	-	-	-	X	-	-	-	-	-	-	-	-	X	-	-	-	-	-	4.4
SINAMICS_SW - Topologia																																		
AP00710801	La configurazione automatica con BLM e SLM non è possibile se almeno uno dei componenti è disponibile più volte.	La configurazione automatica con BLM e SLM non è possibile se almeno uno dei componenti è disponibile più volte.	Configurazione offline con l'ausilio del wizard di STARTER.		-	-	-	X	-	-	-	-	-	X	-	X	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	X	-	-	-	-	2.6 SP2 HF11
AP00956121	Se in una topologia con almeno due unità CUA31/CUA32 almeno 2 componenti DRIVE-CLiQ (ad es. encoder) sono erroneamente inseriti sulle unità CUA (ossia in modo diverso da come progettato nella topologia di riferimento), questa condizione provoca sulla Control Unit l'errore F01003 "Ritardo di conferma per l'accesso alla memoria".	Se in una topologia con almeno due unità CUA31/CUA32 almeno 2 componenti DRIVE-CLiQ (ad es. encoder) sono erroneamente inseriti sulle unità CUA (ossia in modo diverso da come progettato nella topologia di riferimento), questa condizione provoca sulla Control Unit l'errore F01003 "Ritardo di conferma per l'accesso alla memoria".	Inserire correttamente i componenti DRIVE-CLiQ a procedere a un Power OFF/ON.		-	-	-	-	X	-	-	-	-	-	-	-	-	X	-	-	-	-	-	-	-	-	-	X	-	-	-	-	4.3 SP2
AP01085875	Se su una Control Unit sono in esercizio un alimentatore Chassis e un mandrino ad alta frequenza, viene emesso il messaggio di errore F01340 "Topologia: troppi componenti su un ramo".	Se su una Control Unit sono in esercizio un alimentatore Chassis e un mandrino ad alta frequenza, viene emesso il messaggio di errore F01340 "Topologia: troppi componenti su un ramo". Nella documentazione per l'utente manca l'informazione che questa topologia non è ammessa.	Utilizzare una Control Unit dedicata per l'alimentatore Chassis.	ActiveLineModule	-	-	-	-	X	-	-	-	-	-	-	-	-	X	-	-	-	-	-	-	-	-	X	-	-	-	-	4.4

ARTSPlusRQ	Parola chiave	Descrizione del caso/problema	Possibilità di soluzione	DO concernere	Drive familia																													Nuovo dacché
					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 - Topologia																																		
AP01087737	Se si collegano più di 3 SMI a un Motor Module (tramite il modulo HUB), durante la messa in servizio automatica gli stessi non vengono assegnati a motori diversi.	Se si collegano più di 3 SMI a un Motor Module (tramite il modulo HUB), durante la messa in servizio automatica gli stessi non vengono assegnati a motori diversi. Vengono invece assegnati i primi 3 SMI, rispettivamente agli encoder da 1 a 3.	Nel caso di più di 3 SMI su un Motor Module, l'assegnazione degli SMI ai set di dati encoder va eseguita offline in STARTER.	Servo/Vector	-	-	X	-	X	-	-	-	-	-	-	-	-	-	X	-	-	-	-	-	-	-	-	-	X	X	X	-	-	-	-	4.4

ARTSPlusRQ	Parola chiave	Descrizione del caso/problema	Possibilità di soluzione	DO concernere	Drive familia																												Nuovo dacché
					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	Quando si utilizza la funzionalità Trace può capitare che si verifichino degli allarmi non documentati (intervallo numerico degli allarmi 2050 - 2099).	Quando si utilizza la funzionalità Trace può capitare che si verifichino degli allarmi non documentati (intervallo numerico degli allarmi 2050 - 2099). Gli allarmi hanno il significato seguente: A02050 "Trace: Avvio impossibile" Trace è già avviato. A02055 "Trace: Durata di registrazione troppo breve" Il valore della durata di registrazione è troppo basso. Al minimo il valore della durata di registrazione deve essere il doppio del clock di registrazione. A02056 "Trace: Clock di registrazione troppo breve" Il clock di registrazione selezionato è inferiore al clock di base impostato p0110[0]. A02057 "Trace: Clock dell'intervallo di tempo non valido" Il clock dell'intervallo di tempo selezionato non corrisponde a un intervallo di tempo esistente. A02058 "Trace: Clock dell'intervallo di tempo per il Trace continuo non valido" Il clock dell'intervallo di tempo non può essere utilizzato per il Trace continuo. A02059 "Trace: Clock dell'intervallo di tempo per 2 x 8 canali di registrazione non valido" Il clock dell'intervallo di tempo selezionato non può essere utilizzato per più di 4 canali di registrazione). A02060 "Trace: Manca segnale da registrare" - Non è stato specificato alcun segnale da registrare. - I segnali specificati non sono validi. A02061 "Trace: Segnale non valido" - Il segnale specificato non esiste. - Impossibile registrare il segnale specificato con Trace. A02062 "Trace: Segnale di trigger non valido" - Non è stato specificato un segnale di trigger. - Il segnale specificato non esiste. - Il segnale indicato non è un segnale a punto fisso. - Il segnale specificato non può essere utilizzato come segnale di trigger per Trace. A02063 "Trace: Tipo di dati non valido" Il tipo di dati specificato per la selezione del segnale mediante indirizzo fisico non è valido. A02070 "Trace: parametro non modificabile" Se la funzione Trace è attiva, la sua parametrizzazione non può essere modificata. A02075 "Trace: Tempo di pre-trigger troppo grande" Il tempo di pretrigger impostato deve essere inferiore al valore della durata di registrazione. A02099 "Trace: Spazio di memoria della Control Unit insufficiente" Ridurre come segue il fabbisogno di memoria: - accorciare il tempo di registrazione - aumentare il clock di registrazione - ridurre il numero dei segnali da registrare.	Nessuno.		-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	X	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	4.4

ARTSPlusRQ	Parola chiave	Descrizione del caso/problema	Possibilità di soluzione	DO concernere	Drive familia																													Nuovo dacché
					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																																		
AP01116295	Negli azionamenti vettoriali la frequenza impulsi attuale r1801 che viene visualizzata nelle registrazioni Trace (STARTER) è eccessiva per i motori con numero di coppie di poli superiore a 1.	Negli azionamenti vettoriali la frequenza impulsi attuale r1801 che viene visualizzata nelle registrazioni Trace (STARTER) supera di un fattore pari al numero attuale di coppie di poli del motore (r0313[MDS]). Il comportamento di regolazione dell'azionamento non ne viene influenzato. La visualizzazione nella lista esperti per il parametro r1801 è corretta.	Nessuno.		-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	X	-	-	-	X	X	-	-	-	X	X	X	-	-	-	4.4
SINAMICS_SW - Upload/Download																																		
AP00893231	Sulla CU305 non funzionano i progetti salvati sulla scheda MMC con la funzione STARTER "Carica nel file system".	Sulla CU305 non funzionano i progetti salvati sulla scheda MMC con la funzione STARTER "Carica nel file system".	Eseguire il download del progetto direttamente nell'apparecchio.	Servo	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	X	-	-	-	-	-	-	4.3 SP1
AOP_SW - Generale																																		
AP01059877	Nella sincronizzazione dell'ora tra AOP e SINAMICS viene visualizzato l'avviso A01099 "Chiusura della finestra di tolleranza della sincronizzazione dell'ora".	Se sull'AOP30 è attivata la sincronizzazione in tempo reale dell'azionamento, l'azionamento viene sincronizzato con l'ora dell'AOP30 all'attivazione e, nel funzionamento continuo, ogni giorno alle 02:00. Se la differenza tra l'ora dell'azionamento e l'ora dell'AOP è superiore a 1 s, sull'azionamento viene visualizzato brevemente l'avviso A01099, che scompare subito dopo. Ciò nonostante la funzionalità non è compromessa.	Non esistono rimedi.		-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	X	-	-	-	X	X	-	-	-	X	-	X	-	-	-	4.4
AOP_SW - AOP30																																		
AP01065767	Se l'azionamento viene comandato tramite AOP30 in modalità LOCAL, può accadere che dopo una caduta della tensione di rete l'azionamento resti fermo con un errore di tensione di rete, nonostante sia attivato il riavvio automatico.	Se l'azionamento viene comandato tramite AOP30 in modalità LOCAL, può accadere che dopo una caduta della tensione di rete l'azionamento resti fermo con un errore di tensione di rete, nonostante sia attivato il riavvio automatico.	In questo caso occorre tacitare l'anomalia tramite AOP e reinserire l'azionamento.		-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	X	-	-	-	X	X	-	-	-	X	-	X	-	-	-	4.4
AOP_SW - Aggiornamento																																		
AP01097556	Perdita del firmware in caso di caduta della tensione di alimentazione durante l'aggiornamento	L'AOP30 carica, dopo la conferma da parte dell'utente, il firmware adeguato per una versione software dell'azionamento. Sul display lampeggia il messaggio: "Caricamento programma in corso ... non disinserire." Se ciò nonostante si disinserisce l'alimentazione di tensione durante gli ultimi 10s della procedura di caricamento, il firmware dell'apparecchio viene danneggiato e si accende soltanto il LED FAULT rosso.	L'AOP30 può essere riattivato tramite il PC e un programma di caricamento disponibile in Internet. Il software e le istruzioni si trovano in 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 als AOP30_V2.4.exe		-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	X	-	-	-	4.4
DCBLib_SINAMICS_RT - Generale																																		
AP00454790	r21002 e r21003 non vengono aggiornati offline.	r21002 e r21003 non vengono aggiornati offline (lista esperti).	Nella finestra di dialogo 'Imposta gruppi di esecuzione' non si riescono a determinare i parametri r21002 e r21003. Il valore di r21002 corrisponde a p115[0], mentre r21003 corrisponde a r7901[15]		-	-	-	X	-	-	-	-	-	-	-	-	-	X	X	-	-	X	X	X	X	-	-	X	X	X	X	X	X	4.3 SP2

ARTSPlusRQ	Parola chiave	Descrizione del caso/problema	Possibilità di soluzione	DO concernere	Drive familia																												Nuovo dacché
					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 - DCC																																			
AP01085770	Quando si utilizza il blocco DCC RGJ (generatore di rampa con arrotondamento) nella modalità operativa con arrotondamento attivato (RQN = 1), il valore di ingresso X non deve superare il valore 200,0. Se si utilizzano valori di ingresso più elevati, la decelerazione avviene inizialmente in modo costante e con arrotondamento. A partire da un valore di uscita Y pari a circa il 60% del valore di ingresso originario, l'uscita passa al valore di ingresso attuale.	Quando si utilizza il blocco DCC RGJ (generatore di rampa con arrotondamento) nella modalità operativa con arrotondamento attivato (RQN = 1), il valore di ingresso X non deve superare il valore 200,0. Se si utilizzano valori di ingresso più elevati, la decelerazione avviene inizialmente in modo costante e con arrotondamento. A partire da un valore di uscita Y pari a circa il 60% del valore di ingresso originario, l'uscita passa al valore di ingresso attuale.	La progettazione dello schema DCC deve avvenire obbligatoriamente in modo che il valore di ingresso X del blocco RGJ venga limitato a valori inferiori a 200,0.		-	-	-	X	-	-	X	-	X	-	X	-	X	X	-	X	-	-	X	X	X	X	-	-	X	X	X	X	X	X	4.4
AP01095087	DCC: dopo il primo download, sporadicamente l'uscita VLD sul blocco SAV mostra per errore la validità dell'ingresso Y.	Dopo il primo download nell'apparecchio di destinazione, sporadicamente l'uscita VLD del blocco SAV indica che il valore sull'uscita Y è stato letto dalla memoria ritentiva ed è valido.	Eseguire un nuovo download nell'apparecchio di destinazione.		-	-	-	X	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	X	X	-	-	X	X	X	X	-	-	X	X	X	X	X	X	4.4
AP01110577	Crash della CU in caso di download di una versione DCBLib incompatibile e successivo download della versione compatibile.	Se durante l'aggiornamento di un progetto dalla versione V4.3 alla V4.4 non si aggiorna DCBLib SINAMICS, al download del progetto si verifica un crash della Control Unit.	Aggiornare DCBLib SINAMICS alla versione V4.4, quindi eseguire un Power Off/On della Control Unit.		-	-	-	X	-	X	-	-	-	-	X	-	X	X	-	-	-	-	X	X	X	X	-	-	X	X	X	X	-	-	4.4
Encoder_Dummy - Regolazione																																			
AP00993605	Con un clock del regolatore di corrente pari a 31.25us (p0115), alla rimozione o all'inserimento dell'encoder DQI viene visualizzata la seguente anomalia F07901 "Azionamento: Fuorigiri motore".	Se si impiega un motore con encoder DQI, con l'impostazione p0112=5/p115=31,25 può comparire il messaggio di errore Anomalia F07901 "Azionamento: Fuorigiri motore". Questa anomalia si verifica in presenza di disattivazione encoder, rimozione o inserimento dell'encoder e successiva riattivazione dell'encoder.	Nessuno.		-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	X	-	-	-	-	-	-	-	-	X	-	X	-	-	-	-	-	4.4
FH1 Funktionsh S120 - Generale																																			
AP01115131	In un gruppo di azionamento, nel modo operativo VECTOR, il regolatore Vdc-max può essere attivato solo con un Motor Module.	In un gruppo di azionamento, nel modo operativo VECTOR, il regolatore Vdc-max può essere attivato solo con un Motor Module, altrimenti l'asse può subire una breve accelerazione prima della frenatura.	Nessuno		-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	X	-	-	-	-	-	-	-	-	-	X	-	-	-	-	-	4.4
LH1 Listenh S120/S150 - Generale																																			
AP01077982	Utilizzando un encoder lineare con la CU305 si verifica l'errore F07493 "LR: Overflow del campo di valori per il valore attuale di posizione"	Quando si utilizza un encoder lineare è necessario rispettare le grandezze del sistema, e in particolare: a) p407*p2503/(2^p418*10^7) deve essere minore di 1 b) p407*p2503/(2^p419*10^7) deve essere minore di 1			-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	X	-	-	-	-	-	-	-	X	X	X	X	X	-	-	-	4.4

ARTSPlusRQ	Parola chiave	Descrizione del caso/problema	Possibilità di soluzione	DO concernere	Drive familia																													Nuovo dacché
					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 - Safety Integrated																																		
AP01104176	Se in una parte di potenza Chassis si modifica il clock del regolatore di corrente con funzione Safety attivata, portandolo da 400µs a 125µs, al successivo avvio della CU viene segnalato F01650, valore di anomalia 1000, e si rende necessario un test di collaudo.	Se in una parte di potenza Chassis si modifica il clock del regolatore di corrente con funzione Safety attivata, portandolo da 400µs a 125µs, al successivo avvio della CU viene segnalato F01650, valore di anomalia 1000, e si rende necessario un test di collaudo.	Integrazione al rimedio per F01650, valore di anomalia 1000: - Controllare il tempo di ciclo per le Safety Integrated Basic Functions (r9780) e adattare la checksum di riferimento (p9799)		-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	X	-	X	-	-	-	4.4
AP01104727	Per la segnalazione di anomalia C01711.1012 mancano ulteriori misure correttive	Per la segnalazione di anomalia C01711.1012 mancano ulteriori misure correttive Al momento sono citate solo due soluzioni - Aggiornare la versione software - Controllare che i parametri dell'encoder siano identici.	Ulteriore provvedimento: - Verificare il collegamento dell'encoder - Verificare i possibili effetti EMC		-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	X	-	X	-	-	-	4.4
LH7 Listenh S110 - Safety Integrated																																		
AP01127356	I parametri p9580/p9380 "Motion, ritardo cancellazione impulsi guasto bus" vengono visualizzati per errore nella lista esperti per la CU305. Questi parametri non svolgono alcuna funzione per la CU305 e non devono essere utilizzati. Una parametrizzazione di p9580/p9380 non provoca il comportamento atteso di una reazione OFF3 con cancellazione impulsi ritardata. In caso di guasto del bus, l'azionamento si arresta subito per inerzia.	I parametri p9580/p9380 "Motion, ritardo cancellazione impulsi guasto bus" vengono visualizzati per errore nella lista esperti per la CU305. Questi parametri non svolgono alcuna funzione per la CU305 e non devono essere utilizzati. Una parametrizzazione di p9580/p9380 non provoca il comportamento atteso di una reazione OFF3 con cancellazione impulsi ritardata. In caso di guasto del bus, l'azionamento si arresta subito per inerzia.	Resettare p9580/p9380 al valore di default 0.		-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	X	-	-	-	-	-	4.4
STARTER - Generale																																		
AP01039750	Limitazione del valore attuale nel regolatore PID (p2267, p2268)	A partire dalla versione V4.4 è possibile preimpostare una limitazione del valore attuale nel regolatore PID. La limitazione viene attivata tramite p2252.3. I valori limite vengono definiti nei parametri p2267(max) e p2268(min) e sono preimpostati con un valore predefinito di -200% (p2268) e +200% (p2267). Questa funzionalità al momento non è supportata dalle maschere di STARTER.	L'attivazione della limitazione (P2252.3) e la preimpostazione dei valori limite (p2267, p2268) devono essere effettuate tramite la lista esperti.		-	-	X	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	X	-	-	-	X	X	-	-	X	X	X	X	X	-	-	-	4.4