Randbedingungen und Funktionseinschränkungen sowie Hinweise zur Projektierung und Betrieb

Diese Hinweise sind Aussagen in anderen Dokumenten in der Verbindlichkeit übergeordnet.

Bitte lesen Sie die Hinweise sorgfältig durch, da wichtige Informationen für die Installation und Nutzung des Systems enthalten sind.

SINAMICS Software V4.4 inkl. SSP zum STARTER

ARTSPlusRQ	Kurzbeschreibung	Sachverhalt	Ungehungsmöglichkeit	Betroffenes DO	Gerätefamilie																												ab Version
					802D-sl	828D	828D-2	CX32	CX32-2	D410	D410-2	D425	D425-2	D435	D435-2	D445	D445-2	D455-2	D4xx	DC Master	G120_C	G120_Sinamics_Pos	G130	G150	GL150	GM150	NCU7xx	S110	S120	S120-ACDrive	S150	SL150	SM120	SM150	
SINAMICS_SW																																			
AP01074373	Wird an einem DRIVE-CLiQ Hub eine Komponente abgezogen und erneut gesteckt, so kehrt diese Komponente sporadisch nicht wieder in den Zustand der Betriebsbereitschaft zurück.	DRIVE-CLiQ-Komponenten, die in schneller Folge, z.B. bei einem Defekt des Kabels (Wackelkontakt) an einem DRIVE-CLiQ-Hub (DMC20) abgezogen und gesteckt werden, kehren sporadisch nicht wieder in den Zustand der Betriebsbereitschaft zurück.	Aus- und Einschalten der CU.		-	-	X	-	X	-	-	-	-	-	-	-	-	X	-	-	-	-	-	-	-	X	-	X	-	-	-	-	-	4.4
AP01114212	Bei der STO-Abwahl und sofortigen ON-Befehl kann es bis zu 1s dauern bis die Impulse freigegeben sind. Der Fehler ist sichtbar nur bei power modulen mit PS ASIC 2.	Bei der STO-Abwahl und sofortigen ON-Befehl kann es bis zu 1s dauern bis die Impulse freigegeben sind. Der Fehler ist sichtbar nur bei power modulen mit PS ASIC 2.	Power Module mit ASIC 3 nehmen.		-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	X	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	4.4
SINAMICS_SW - Allgemein																																			
AP00330263	Die Angaben für die Leistungsteillastspiele in den Indizes 1 bis 4 der Parameter r0206, r0207 und r0209 in der Expertenliste werden teilweise nicht korrekt angezeigt. Es gilt der Wert im Index 0	Die Angaben für die Leistungsteillastspiele in den Indizes 1 bis 4 der Parameter r0206, r0207 und r0209 in der Expertenliste werden teilweise nicht korrekt angezeigt. Es gilt der Wert im Index 0	keine	Servo/Vector	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	X	X	-	-	-	-	-	4.4
AP00866399	Keine Warnung, falls p4099 "TMxx Ein-/Ausgänge Abtastzeit" kein ganzzahliges Vielfaches des DRIVE-CLiQ-Kommunikationstaktes ist.	Falls ein Terminalmodul TM31 oder TM15 DI/DO in einem DRIVE-CLiQ-Strang mit Motormodulen oder einem Terminalmodul TM41 betrieben wird, bei denen der Stromreglertakt p0115(0) bzw. die Abtastzeiten p4099 nicht ganzzahlig in die Abtastzeiten p4099 der genannten Module passen, dann laufen die Auswertungen der Module und DRIVE-CLiQ-Kommunikation versetzt zueinander ohne dass eine entsprechende Warnung ausgegeben wird.	p4099 "TMxx Ein-/Ausgänge Abtastzeit" auf ganzzahlige Vielfache des schnellsten Stromreglertaktes p0115(0) bzw. der schnellsten Abtastzeit p4099 der TM41 einstellen	TM41	-	-	X	-	X	-	-	-	-	-	-	-	-	X	-	-	-	X	X	-	-	X	-	X	X	X	-	-	-	4.3 SP1
AP00970305	Nach Werkseinstellung können Warnungen, deren Ursache behoben ist, im Warnpuffer erhalten bleiben. Es kommt sogar zu doppelten Einträgen.	Nach Werkseinstellung können Warnungen, deren Ursache behoben ist, im Warnpuffer (r2110 "Warnnummer", r2123 "Warnzeit gekommen in Millisekunden" und r 2125 "Warnzeit behoben in Millisekunden") erhalten bleiben. Es kommt sogar zu doppelten Einträgen.	Löschen des Warnpuffers über p2111 "Warnungen Zähler" = 0.		-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	X	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	4.4
AP01007029	Auto-IBN mit DMC20 und DME20 nicht möglich.	Bei Verwendung eines DMC20 bzw. DME20 ist die Zuordnung der am Hub angeschlossenen DQ-Komponenten nach einer Auto-IBN nicht möglich.	Projekt Offline mit dem STARTER konfigurieren.	Servo/Vector	-	-	X	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	X	-	-	-	-	-	-	-	X	-	X	X	X	-	-	-	4.4
AP01055114	F3x885 nach Stecken und Entparken von SMI und SME Modulen.	Werden geparkte SMI oder SME Module an den DRIVE-CLiQ Strang gesteckt und sofort entparkt, so kann es zum Fehler F3x885 kommen.	Zwischen den Stecken der Module und dem Entparken mindestens 20s warten.	Servo/Vector	-	-	X	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	X	-	-	-	-	-	-	-	X	X	X	X	X	-	-	-	4.4

ARTSPlusRQ	Kurzbeschreibung	Sachverhalt	Ungehungsmöglichkeit	Betroffenes DO	Gerätefamilie																												ab Version
					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 - Allgemein																																			
AP01063302	Beim Terminal Module TM41 darf die in Parameter r1082 "Gebernachbildung Maximaldrehzahl" angezeigte Drehzahl nicht dauerhaft überschritten werden. Andernfalls kann der Schleppabstand zwischen der Lage des nachzubildenden Gebers und der TM41 so groß werden, dass die Lagenachbildung nicht mehr korrekt funktioniert.	Beim Terminal Module TM41 darf die in Parameter r1082 "Gebernachbildung Maximaldrehzahl" angezeigte Drehzahl nicht dauerhaft überschritten werden. Andernfalls kann der Schleppabstand zwischen der Lage des nachzubildenden Gebers und der TM41 so groß werden, dass die Lagenachbildung nicht mehr korrekt funktioniert. Bei einem Abtasttakt für die Inkrementalgeber-Nachbildung p4099[3] "TM41 Ein-/Ausgänge Abtastzeit Inkrementalgebernachbildung" < 250µs wird vorher die Störung F35220 "TM: Grenzfrequenz für Signalausgabe erreicht" ausgegeben.	- bei einem Abtasttakt p4099[3] < 250µs die Störung F35220 nicht in eine Warnung umprojektieren - bei einem Abtasttaktp4099[3] >= 250µs die Maximaldrehzahl in r1082 beachten.		-	-	-	-	X	-	-	-	-	-	-	-	-	-	X	-	-	-	-	-	-	-	X	-	X	X	X	-	-	-	4.4
AP01063597	Nullmarkenverschiebung kann bei TM41 maximal auf 8192 eingestellt werden.	Im Parameter p4426 "TM41 Gebernachbildung Striche für Nullmarke" können keine Werte größer als 8192 eingestellt werden. Diese Einschränkung wirkt sich aus, wenn das Getriebe der TM41 eingeschaltet ist und eine Ausgangsstrichzahl p4408 ""TM41 Gebernachbildung Strichzahl Signalquelle" größer als 8192 nachgebildet werden soll. Die Nullmarke kann dann nur innerhalb der ersten 8192 Striche einer Umdrehung vorgegeben werden.	keiner.	TM41	-	-	X	-	X	-	-	-	-	-	-	-	-	-	X	-	-	-	-	-	-	-	X	-	X	X	X	-	-	-	4.4
AP01063931	Keine Änderung der "RDY-LED" am Terminal Module TM31 bei anstehender Störung F03505 "TM: Analogeingang Drahtbruch".	Tritt ein Drahtbruch des Analogeingang am Terminal Module TM31 auf, so wird die Störung F03505 "TM: Analogeingang Drahtbruch". abgesetzt. Diese Störung wird auch richtig im STARTER gemeldet. Die "RDY-LED" am Terminal Module bleibt trotz anstehender Störung weiterhin "Grün".	keine.		-	-	X	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	X	X	-	-	X	X	X	X	X	-	X	X	X	X	X	X	4.4
AP01079966	Beim Abschalten des Umrichters kann es zu Unterspannungs- und Kommunkationsfehlern kommen.	Beim Abschalten des Umrichters kann es zu Unterspannungs- und Kommunkationsfehlern kommen, da die Überwachung der Module noch aktiv ist, wenn deren Spannungsversorgung nicht mehr aktiv ist.	p6623 "CI: Zwischenkreisvorladung Istwert über Signalquelle" auf r70 "CO: Gesamtmodulspannung Istwert" verdrahten (im DO AFEM2C) oder Fehler quittieren.		-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	X	-	4.4
AP01083625	Das Entfernen einer SD Speicherkarte ohne Verwendung des Parameters p9400 "Speicherkarte sicher entfernen" kann dazu führen, dass die Karte noch als gesteckt gemeldet wird (p9400 = 1, r9401 = 3) und nach dem Wiederstecken der Karte auf diese nicht mehr zugegriffen werden kann.	Das Entfernen einer SD Speicherkarte ohne Verwendung des Parameters p9400 "Speicherkarte sicher entfernen" kann dazu führen, dass die Karte noch als gesteckt gemeldet wird (p9400 = 1, r9401 = 3) und nach dem Wiederstecken der Karte auf diese nicht mehr zugegriffen werden kann.	Vor dem Entfernen p9400 = 2 "Sicheres Entfernen der Speicherkarte anfordern" setzen und warten, bis p9400 den Wert 3 "Sicheres Entfernen möglich" annimmt.		-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	X	X	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	4.4
AP01087219	Rücksprünge in der Gebernachbildung der TM41 bei sehr kleinen Frequenzen.	Beim Terminalmodul TM41 kann es im Betriebsmodus p4400 "TM41 Gebernachbildung Betriebsmodus" = 1 "SINAMICS" bei sehr kleinen Strichfrequenzen unterhalb von 30 Strichen/s zu Rücksprüngen in den nachgebildeten Gebersignalen kommen.	Keine.	TM41	-	-	X	-	X	-	-	-	-	-	-	-	-	-	X	-	-	-	-	-	-	-	X	-	X	X	X	-	-	-	4.4

ARTSPlusRQ	Kurzbeschreibung	Sachverhalt	Ungehungsmöglichkeit	Betroffenes DO	Gerätefamilie																													ab Version
					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 - Allgemein																																		
AP01089511	Die Abtastzeit für die Inkrementalgebernachbildung der TM41 wird nicht überprüft, falls bereits eine Verschaltung mit einem anderen Geber bestanden hat.	Die Überprüfung der Abtastzeit p4099[3] "TM41 Ein-/Ausgänge Abtastzeit - Inkrementalgebernachbildung" erfolgt nur, falls p4420 "CI: TM41 Gebernachbildung Lageistwert" von Null auf den Lageistwert r0479 "CO: Diagnose Geberlageistwert" eines anderen Gebers verschaltet wird. Falls p4420 vom Lageistwert r0479 eines Gebers auf r0479 eines anderen Gebers geändert wird, wird die Abtastzeit nicht neu überprüft. Die Warnung A35228 "TM: Abtastzeit p4099[3] ungültig" wird dann nicht ausgegeben bzw. nicht gelöscht.	p4420 "TM41 Inkrementalgebernachbildung Lageistwert" erst auf Null setzen und dann auf den r0479 des gewünschten Gebers.		-	-	X	-	X	-	-	-	-	-	-	-	-	-	X	-	-	-	-	-	-	-	X	-	X	X	X	-	-	-	4.4
AP01091615	Selbstzündungen der TAS Baugruppe können nicht erkannt werden.	Selbstzündungen der TAS Baugruppe können nicht erkannt werden.	Die Selbstzündungsüberwachung kann über Parameter p6070 "LT Thyristorüberwachung Betriebsart" deaktiviert werden.	Vector_GL	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	X	-	-	-	-	-	-	-	-	-	4.4
AP01093600	Parameter p0799 "CU Ein-/Ausgänge Abtastzeit" Index 1: "Abtastzeit für Analog Eingang" steuert bei CU310-2 nur die Weiterverarbeitung der eingelesenen Werte. Das Einlesen des Analogeinganges erfolgt davon unabhängig immer im Takt von 1ms.	Parameter p0799 "CU Ein-/Ausgänge Abtastzeit" Index 1: "Abtastzeit für Analog Eingang" steuert bei CU310-2 nur die Weiterverarbeitung der eingelesenen Werte. Das Einlesen des Analogeinganges erfolgt davon unabhängig immer im Takt von 1ms.	Falls Takte benötigt werden, die kleiner als 1ms oder kein Vielfaches von 1ms sind, dann muss ein TM31 verwendet werden.		-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	X	-	-	-	-	-	4.4
AP01112352	Lastüberwachung mit p3232 "BI: Lastüberwachung Ausfallerkennung": Wird r2198 "CO/BO: Zustandswort Überwachungen 2" Bit12 "Lastüberwachung meldet Störung" schneller ist als der Technologiereglertakt (beim G120 fest 4ms, bei anderen Geräten p0115[6] "Abtastzeiten für interne Regelkreise") ausgelesen oder mittels Trace aufgezeichnet, kann es vorkommen, dass das angezeigte Signal zwischen 0 und 1 springt, obwohl die Laststörung dauerhaft vorliegt.	Lastüberwachung mit p3232 "BI: Lastüberwachung Ausfallerkennung": Wird r2198 "CO/BO: Zustandswort Überwachungen 2" Bit12 "Lastüberwachung meldet Störung" schneller ist als der Technologiereglertakt (beim G120 fest 4ms, bei anderen Geräten p0115[6] "Abtastzeiten für interne Regelkreise") ausgelesen oder mittels Trace aufgezeichnet, kann es vorkommen, dass das angezeigte Signal zwischen 0 und 1 springt, obwohl die Laststörung dauerhaft vorliegt.	Trace in anderer Zeitauflösung aufnehmen. r2198 Bit 12 nicht schneller als im Technolgiereglertakt weiterverarbeiten.		-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	X	-	X	X	X	X	-	-	-	X	X	X	-	-	-	4.4
AP01113948	Am Temperatureingang X520 Pin 5 und 6 der VSM10 mit MLFB 6SL3053-0AA00-3AA0 werden zu hohe Temperaturen gemessen.	Am Temperatureingang X520 Pin 5 und 6 der VSM10 mit MLFB 6SL3053-0AA00-3AA0 werden zu hohe Temperaturen gemessen. Der Messfehler mit einem KTY Temperatursensor bei 20°C Umgebungstemperatur beträgt zwischen 15°C und 20°C.	Ein VSM10 mit MLFB 6SL3053-0AA00-3AA1 oder TM31 für die Temperaturerfassung einsetzen.		-	-	X	-	X	-	-	-	-	-	-	-	-	X	-	-	-	X	X	X	X	X	-	X	-	X	X	X	4.4
AP01120851	Bei An- und Abwahl des Messtasters für die Drehzahlmessung in p0580 "Messtaster Eingangsklemme" kommt es zu dem Fehler F01044 "CU: Beschreibungsdaten fehlerhaft" mit Störwert 2 "RUNTIME.acx fehlerhaft".	Bei An- und Abwahl des Messtasters für die Drehzahlmessung in p0580 "Messtaster Eingangsklemme" kommt es zu dem Fehler F01044 "CU: Beschreibungsdaten fehlerhaft" mit Störwert 2 "RUNTIME.acx fehlerhaft".	Sichern der Parameter und AUS-/EIN.		-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	X	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	4.4

ARTSPlusRQ	Kurzbeschreibung	Sachverhalt	Ungehungsmöglichkeit	Betroffenes DO	Gerätefamilie																													ab Version
					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 - Allgemein																																		
AP01128329	Es funktioniert das Messgetriebe beim Resolver nicht.	Bei Resolver und ausgewählten Messgetriebe (p0411 "Messgetriebe Konfiguration" = 1) wird der Fehler F07555 "Antrieb Geber: Konfiguration Lageverfolgung" abgesetzt.	Fehler lässt sich nach nochmaliger Geberparametrierung quittieren (p0010 "Antrieb Inbetriebnahme Parameterfilter" = 4, p0010 "Antrieb Inbetriebnahme Parameterfilter" = 0).	Servo/Vector	-	-	X	-	X	-	-	-	-	-	-	-	-	-	X	-	-	-	-	-	-	-	X	X	X	X	X	-	-	-	4.4
AP01130636	Die Nullmarkenauswahl über p0493 "Nullmarkenauswahl Eingangsklemme" bei Verwendung eines Gebers mit mehreren Nullmarken funktioniert in Verbindung mit dem Terminal Module TM41 nicht.	Die Nullmarkenauswahl über p0493 "Nullmarkenauswahl Eingangsklemme" bei Verwendung eines Gebers mit mehreren Nullmarken funktioniert in Verbindung mit dem Terminal Module TM41 nicht.	keiner.	TM41	-	-	-	-	X	-	-	-	-	-	-	-	-	-	X	-	-	-	-	-	-	-	X	-	X	X	-	-	-	-	4.4
SINAMICS_SW - Antriebsassistent																																		
AP00325763	Die Angaben für Nennstrom und Nennleistung der Powermoduls PM340 im Antriebsassistenten können zum Teil von den Katalogdaten abweichen	Die Angaben für Nennstrom und Nennleistung der Powermoduls PM340 im Antriebsassistenten können zum Teil von den Katalogdaten abweichen	bei der Inbetriebnahme über den Antriebsassistenten die Auswahl der Powermodule nach MLFB vornehmen	Servo/Vector	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	X	-	-	-	-	-	-	-	X	X	X	-	X	-	-	-	4.4
AP01091827	Einspeisung Inbetriebnahme-Assistent: Die Einstellung einer reduzierten Geräte-Anschlussspannung ist nicht möglich nach einer automatischer Inbetriebnahme.	Im Inbetriebnahme-Assisten zur Einspeisung ist die Einstellung einer reduzierten Geräte-Anschlussspannung (z.B. 3AC 200 V) nicht möglich, wenn zuvor eine automatische Online-Inbetriebnahme der Einspeisung durchgeführt wurde.	2 Möglichkeiten: - Die Erst-Inbetriebnahme der Einspeisung wird Offline mit anschließendem Parameter-Download durchgeführt. - Bei Durchlaufen des Einspeisung-Assistenten wird zunächst eine Geräte-Anschlussspannung im regulären Nennbetriebsbereich des Geräts angegeben (siehe Hinweistext im Assistenten). Anschließend wird in der Expertenliste der Parameter p0210 "Geräte-Anschlussspannung" auf den benötigten Wert für die kleinere Anschlussspannung gesetzt.		-	-	-	-	X	-	-	-	-	-	-	-	-	-	X	-	-	-	-	-	-	-	-	-	X	-	X	-	-	-	4.4
SINAMICS_SW - Antriebseinbindung																																		
AP01079757	In den I/O-Masken für die CX32-2 tauchen im Defaultzustand nicht weiter dokumentierte Verschaltungen der Digitaleingänge mit Parameter p8501 "BI: Datentransfer 1 bitweise" auf.	In den I/O-Masken für die CX32-2 tauchen im Defaultzustand nicht weiter dokumentierte Verschaltungen der Digitaleingänge mit Parameter p8501 "BI: Datentransfer 1 bitweise" auf.	Verschaltungen ignorieren. Die Digitaleingänge können beliebig anderweitig verwendet werden (zum Beispiel durch das Parametermakro p0700 = 1 "SIMOTION(PM000001.XML)".		-	-	-	-	X	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	4.4
SINAMICS_SW - AOP30																																		
AP01124623	Am AOP30 werden für die Freie Funktionsblöcke Parameter 20000 und folgende keine Texte, sondern nur "???" angezeigt.	Am AOP30 werden für die Freie Funktionsblöcke Parameter 20000 und folgende keine Texte, sondern nur "???" angezeigt.	keiner.		-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	X	-	-	X	X	-	-	-	-	X	-	X	-	-	-	4.4

ARTSPlusRQ	Kurzbeschreibung	Sachverhalt	Ungehungsmöglichkeit	Betroffenes DO	Gerätefamilie																													ab Version
					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 - Datensatzumschaltung																																		
AP01094868	Beim Abwählen von p1402 "Stromregelung und Motormodell Konfiguration" Bit 04 "Drehmoment-Drehzahl-Vorsteuerung mit Geber" = 0 eines nichtaktiven Datensatzes wird die Funktion auch im aktiven Datensatz abgewählt. Der Fehler verschwindet mit der nächsten Datensatzumschaltung.	Beim Abwählen von p1402 "Stromregelung und Motormodell Konfiguration" Bit 04 "Drehmoment-Drehzahl-Vorsteuerung mit Geber" = 0 eines nichtaktiven Datensatzes wird die Funktion auch im aktiven Datensatz abgewählt. Der Fehler verschwindet mit der nächsten Datensatzumschaltung.	Keiner.	Servo	-	-	X	-	X	-	-	-	-	-	-	-	-	-	X	-	-	-	-	-	-	-	X	X	X	X	-	-	-	-	4.4
SINAMICS_SW - DCC																																		
AP01078703	Nach Laden ins Dateisystem ist das Rücklesen DCC Planquellen aus dem Zielgerät nicht möglich.	Ab DCC 2.1 und SINAMICS 4.4 wird Ablage von DCC-Planquellen im Zielgerät sowie das Rücklesen der DCC-Planquellen vom Zielgerät unterstützt. Damit kann auch mit einem leeren STARTER-Projekt das Projekt vom Zielgerät gelesen und dann bearbeitet werden. Die Option Laden von Zusatzdaten wird eingeschaltet über Extras-> Einstellungen -> Download -> DCC-Planquellen und Zusatzdaten auf dem Zielgerät ablegen oder CPU-spezifisch im Download-Dialog. Wird ein Kartenabbild durch "Laden in Dateisystem" erzeugt so werden die DCC-Planquellen mit dem Laden in PG nicht zurückgelesen obwohl beim Download eine Meldung in der Detailanzeige erscheint dass Zusatzdaten auf dem Gerät abgelegt wurden.	Alternative 1: Laden Sie das Projekt aus dem PG ins Zielgerät Alternative 2: Bewahren Sie das Quellprojekt auf, archivieren Sie es auf der Karte Alternative 3: Exportieren Sie DCC-Planquellen im xml-Format und importieren Sie diese ins neue Projekt		-	-	-	-	X	-	-	-	-	-	-	-	-	-	X	X	-	-	X	X	X	X	-	-	X	X	X	X	X	X	4.4
AP01101463	Bei einen Technologiepaket-Download mit großer Topologie kann es zu den Fehler F1105 "CU: Speicher nicht ausreichend" kommen.	Bei einen Technologiepaket-Download mit großer Topologie kann es zu den Fehler F1105 "CU: Speicher nicht ausreichend" kommen. Das Technologiepaket wird hierbei vollständig in den Antrieb geladen.	Aus-/Einschalten		-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	X	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	4.4
SINAMICS_SW - Download																																		
AP01051334	Bei einem Download mit ungültigen Werten in p2100-p2101, p2118, p2119, p2126, p2127 werden diese Werte durch ihren Defaultwert ersetzt und es wird keine Fehlermeldung ausgegeben.	Bei einem Download mit ungültigen Werten in p2100 "Störungsnummer für Störreaktion einstellen", p2101 "Einstellung Störreaktion", p2118 "Meldungsnummer für Meldungstyp einstellen", p2119 "Einstellung Meldungstyp", p2126 "Störungsnummer für Quittiermodus einstellen" und p2127 "Einstellung Quittiermodus" werden diese Werte durch ihren Defaultwert ersetzt und es wird keine Fehlermeldung ausgegeben.	Nach dem Download die Einstellung der Parameter p2100-p2101, p2118, p2119, p2126, p2127 kontrollieren.		-	-	X	-	X	-	-	-	-	-	-	-	-	X	X	X	X	X	X	X	X	X	X	X	X	X	X	X	X	X	4.4
AP01055373	Tritt beim Download eines Projekts in das Antriebsgerät über STARTER/SCOUT ein Topologievergleichsfehler auf (r0002 "Betriebsanzeige" = 33 "Topologiefehler beheben/quittieren"), so kann es nach der Behebung dieses Fehlers zu der Störung F3x802 "Geber x: Zeitscheibenüberlauf" kommen.	Tritt beim Download eines Projekts in das Antriebsgerät über STARTER/SCOUT ein Topologievergleichsfehler auf (r0002 "Betriebsanzeige" = 33 "Topologiefehler beheben/quittieren"), so kann es nach der Behebung dieses Fehlers zu der Störung F3x802 "Geber x: Zeitscheibenüberlauf" kommen.	Möglichkeit a) Projektdownload mit korrigierter Topologie erneut durchführen. Möglichkeit b) Ram2Rom und anschließend Power Off/On durchführen.	Servo/Vector	X	-	X	-	X	-	-	-	-	-	-	-	-	X	-	-	-	X	X	-	-	X	-	X	-	X	-	-	-	4.4

ARTSPlusRQ	Kurzbeschreibung	Sachverhalt	Ungehungsmöglichkeit	Betroffenes DO	Gerätefamilie																													ab Version
					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																																			
AP01090890	Nach dem Projekt-Download mit eingestelltem Siemens-Telegramm 220 wird bei Vektor-Modus U/f Steuerung die Störung F1042 ausgelöst.	Die Offline-Folgeparametrierung für das Siemens-Telegramm 220 (p0922/p2079) verschaltet den Parameter r1482 (Drehzahlregler I-Drehmomentausgang) auf den Parameter 2050[7] (IF1 ProfiDrive PZD empfangen Wort). Der Parameter r1482 ist im Modus VEKTOR + U/f nicht vorhanden. Dadurch wird nach dem Projekt-Download der Alarm F1042 "Parameterfehler beim Projekt-Download" ausgelöst.	Die durch die Offline-Folgeparametrierung vorgenommene Verschaltung p2050[7] = r1482 muss vor dem Projekt-Download auf 0 gesetzt werden (p2050[7] = 0).		-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	X	X	-	-	-	X	-	X	-	-	-	4.4
AP01091500	In der Dokumentation zu F01043 "Schwerer Fehler beim Projekt-Download" fehlt die Beschreibung des Störwertes 100.	Störwert 100 bedeutet: der Download wurde abgebrochen, weil vom Inbetriebnahme-Client für mindestens 30s keine Schreibaufträge empfangen wurden (z. B. bei Kommunikationsabbruch)	Keiner.		-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	X	X	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	4.4
SINAMICS_SW - DRIVE-CLiQ																																			
AP01082078	Wird ein SMC20 oder ein SMI20 an einer CU305 mit EPOS und gestecktem BOP gezogen und wieder gesteckt, so kehrt die Komponente manchmal nicht in den Zustand der Betriebsbereitschaft zurück.	Wird ein SMC20 oder ein SMI20 an einer CU305 mit EPOS und gestecktem BOP gezogen und wieder gesteckt, so kehrt die Komponente manchmal nicht in den Zustand der Betriebsbereitschaft zurück. Es wird kein Fehler angezeigt, der Zustand der LED´s an der CU bleibt auf ROT.	Aus- und Wiedereinschalten der CU. Oder BOP entfernen.		-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	X	-	-	-	-	-	-	4.4
AP01095204	Wenn bei einem Stromreglertakt p0115[0] von 31,25µs DRIVE-CLiQ-Komponenten gezogen und wieder gesteckt werden, so kann es zum Alarm F01205 "CU: Zeitscheibenüberlauf" kommen.	Wenn bei einem Stromreglertakt p0115[0] von 31,25µs DRIVE-CLiQ-Komponenten gezogen und wieder gesteckt werden, so kann es zum Alarm F01205 "CU: Zeitscheibenüberlauf" kommen. Der Fehler muss über Power OFF/ON quittiert werden.	Keine Abhilfe.		-	-	-	-	X	-	-	-	X	-	X	-	X	X	-	-	-	-	-	-	-	-	X	-	X	-	-	-	-	-	4.4
SINAMICS_SW - EPOS																																			
AP01104092	Bei MDI-Mode über p2654 sind 2 Startflanken nötig, wenn die Zielposition genau 0 LU ist und zuvor ein Verfahrauftrag verworfen wurde.	Bei MDI-Mode über p2654 "EPOS Sollwertdirektvorgabe/MDI Mode- Anpassung" (Standardtelegramm 110, PZD 12) sind 2 Startflanken nötig, wenn die Zielposition genau 0 LU ist (relativ/absolut) und zuvor ein Verfahrauftrag verworfen wurde (p2641 "EPOS Verfahrauftrag verwerfen").	Zweite Startflanke über p2650 "EPOS Sollwertdirektvorgabe/MDI Sollwertübernahme Flanke" geben oder den MDI Mode über p2648 "EPOS Sollwertdirektvorgabe/MDI Positioniertyp", p2651 "EPOS Sollwertdirektvorgabe/MDI Richtungsanwahl positv" und p2652 "EPOS Sollwertdirektvorgabe/MDI Richtungsvorgabe negativ" vorgeben (Standardtelegramm 111).	Servo/Vector	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	X	X	X	X	-	-	-	4.4
AP01106006	Wird die Geschwindigkeit über p2594 begrenzt, kommt die Warnung A7456 bei Begrenzung auf 0 LU/min nicht, wenn vorher die Geschwindigkeit nicht begrenzt wurde.	Bei Begrenzung der Geschwindigkeit auf 0 LU/min über p2594 "EPOS Maximalgeschwindigkeit extern begrenzt", kommt die Warnung A07456 "EPOS: Sollgeschwindigkeit begrenzt" nicht.	Zum Anhlten des Antriebs die Funktion Zwischenhalt verwenden (p2640 "BI: EPOS Zwischenhalt").	Servo/Vector	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	X	X	X	X	-	-	-	4.4

ARTSPlusRQ	Kurzbeschreibung	Sachverhalt	Ungehungsmöglichkeit	Betroffenes DO	Gerätefamilie																												ab Version
					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 - Hochrüstung																																			
AP00940187	Beim jedem Hochrüsten einer Einspeisung der Version 2.5 im STARTER auf größer gleich V2.6 kommt eine Meldung , dass der Parameter r3508 "Einspeisung Hochsetzfaktor maximal" nicht gesetzt werden konnte.	Beim jedem Hochrüsten einer Einspeisung der Version 2.5 im STARTER auf größer gleich V2.6 kommt eine Meldung , dass der Parameter r3508 "Einspeisung Hochsetzfaktor maximal" nicht gesetzt werden konnte.	Meldung ignorieren, der Wert des Parameters wird richtig gesetzt.		-	-	-	-	X	-	-	-	-	-	-	-	-	-	X	-	-	-	-	-	-	-	-	X	-	X	-	-	-	4.4
SINAMICS_SW - Kommunikation allgemein																																			
AP01033982	Klemmenbezeichung X140 statt X22 für USS/RS232 mit CU310-2 DP.	Der Text zu P2030 "Feldbus-SS Protokollauswahl", Wert 6 "USS(RS232) an X140" passt nicht zur Hardware. Der RS232-Stecker auf CU310-2 hat die Bezeichnung "X22".	Keiner.		-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	X	-	-	-	-	4.4
AP01066354	Verbindungsaufbau eines taktsynchronen Controllers stört eine bestehende Verbindung eines PROFIsafe-Controllers.	Beim Aufsynchronisieren auf einen taktsynchrone Controller (PROFIBUS/PROFINET/SINAMICS Link) kommt es bei bestehender PROFIsafe-Verbindung zu Safety-Meldungen C01711/C30711 "SI Motion: Defekt in einem Überwachungskanal". Verbindung zu zwei Controllern kann es geben bei: PROFINET Shared Device, oder Nutzung beider PZD Interfaces (IF1/IF2), Die Safety-Meldungen treten bei Extended Safety immer, bei Basic Safety nur sporadisch auf.	Sicherstellen, dass taktsynchroner Controller vor PROFIsafe-Controller hochgelaufen ist.		-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	X	X	X	-	-	-	4.4
AP01109115	Das Erkennen des Gerätes als Massenspeicher dauert nach dem Stecken des USB-Kabels ca. 15 s.	Das Erkennen des Gerätes als Massenspeicher dauert nach dem Stecken des USB-Kabels ca. 15 s.	keine		-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	X	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	4.4
SINAMICS_SW - Kommunikation CAN																																			
AP00875674	Wird eine CAN Teilspeicherung (Store Com. oder Store Appl. Param) angestossen, ohne zuvor mindestens einmal eine Gesamtspeicherung ausgeführt zu haben, dann sind die entsprechenden ACX Files (CCxxxxxx.ACX bzw. CAxxxxxx.ACX) zwar unter /USER/SINAMICS/DATA/* vorhanden, werden aber beim Neuhochlauf nicht eingelesen und somit nicht wirksam. Ausserdem werden die Files nicht auf eine gesteckte Speicher-Karte gespeichert.	Wird eine CAN Teilspeicherung (Store Com. oder Store Appl. Param) angestossen, ohne zuvor mindestens einmal eine Gesamtspeicherung ausgeführt zu haben, dann sind die entsprechenden ACX Files (CCxxxxxx.ACX bzw. CAxxxxxx.ACX) zwar unter /USER/SINAMICS/DATA/* vorhanden, werden aber beim Neuhochlauf nicht eingelesen und somit nicht wirksam. Ausserdem werden die Files nicht auf eine gesteckte Speicher-Karte gespeichert.	Gesamtspeicherung p0977 "Alle Parameter speichern" = 1 ausführen.		-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	X	X	X	X	X	-	X	X	-	X	X	-	-	4.3 SP1
AP01068349	Anzeige der Störung F8701(1) "NMT Zustandswechsel" im r8611 "CAN: Pre-defined Error Field" nach CANopen NMT Befehl "Reset Node" auf G120.	Nach CANopen NMT Befehl "Reset Node" auf G120, bei dem der Antrieb im Zustand "Betrieb" ist, wird nach Wiederhochlauf die Störung F8701(1) "NMT Zustandswechsel" im r8611 "CAN: Pre-defined Error Field" angezeigt.	Wird der CANopen Befehl NMT Befehl "Reset Node" auf G120, bei dem der Antrieb im Zustand "Betieb" ist, abgegeben, muss nach Wiederhochlauf der Fehler F8701(1) "NMT Zustandswechsel" quittiert werden, damit er nicht mehr im r8611 CAN: Pre-defined Error Field" angezeigt wird.		-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	X	X	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	4.4

ARTSPlusRQ	Kurzbeschreibung	Sachverhalt	Ungehungsmöglichkeit	Betroffenes DO	Gerätefamilie																													ab Version
					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 - Kommunikation PROFIBUS																																		
AP01123648	Warnung A1900(462) bei PROFIBUS Querverkehr und Busstörungen.	Warnung A1900 mit Warnwert 462 kann anstehen, wenn mehrere PROFIBUS Querverkehrsbeziehungen projektiert sind und Busstörungen stattfinden. Die Warnung bleibt auch stehen, wenn die Kommunikation wieder in Ordnung ist. Die Warnung geht erst nach POWER ON. Der Zusatzwert 462 ist nicht dokumentiert, da es sich um ein internes Problem handelt.	Warnung ignorieren oder Power On durchführen.		-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	X	X	X	X	-	-	X	X	X	X	X	-	4.4
SINAMICS_SW - Kommunikation PROFIdrive																																		
AP00957853	Offline Verlängerung eines PROFIdrive Telegramms kann zu Fehler beim Download führen.	Über p2079 ist ein PROFIdrive Telegramm eingestellt und darüberhinaus das Telegramm mit Anwender-spezifischen Verschaltungen erweitert. Wird danach Offline ein längeres Telegramm eingestellt, dann werden die Anwender-spezifischen Verschaltungen in Sollwert-Richtung (Quelle r2050/r2060) nicht gelöscht. Dadurch können inkonsistente Verschaltungen an r2050/r2060 entstehen. Beim Download führen diese inkonsistenten Verschaltungen zu Fehlern.	Bei Verlängerung von Telegrammen die Anwender-spezifischen Verschaltungen löschen. In Starter-Maske: Kommunikation - Empfangsrichtung.	Servo/Vector	-	-	-	-	X	-	-	-	-	-	-	-	-	X	-	-	-	X	X	-	-	X	-	X	X	X	-	-	-	4.4
SINAMICS_SW - Kommunikation PROFINET																																		
AP00687479	SINAMICS CBE20 unterstützt keine PROFIsafe Diagnose.	SINAMICS CBE20 unterstützt keine PROFIsafe Diagnose.	keiner		-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	X	X	-	-	-	X	-	X	-	-	-	2.6 SP2 HF11
AP01061301	Die PN LED blinkt nicht wie dokumentiert grün, sondern rot, wenn 2 Controller konfiguriert sind (Shared Device, p8929 "PN Remote Controller Anzahl" = 2), aber erst ein Controller verbunden ist.	Die PN LED blinkt nicht wie dokumentiert grün, sondern rot, wenn 2 Controller konfiguriert sind (Shared Device, p8929 "PN Remote Controller Anzahl" = 2), aber erst ein Controller verbunden ist.	Keiner.		-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	X	X	-	-	-	X	X	X	-	-	-	4.4
AP01091545	Nicht dokumentierte Warnung A50010 bei PROFINET CBE20.	Nicht dokumentierte Warnung A50010 bei PROFINET CBE20 wird abgesetzt, wenn ein ungültiger Name of Station eingestellt ist.	PROFINET CBE20 "Name of Station" korrigieren (p8940).		-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	X	X	X	X	-	-	X	-	X	X	X	-	4.4
AP01107353	Wird die Isttopologie eines PROFINET Netzes mittles STEP7 Topologie Editor ermittelt werden bei den Baugruppen CU310-2 PN und CU320-2 PN Port 1 und Port 2 für die PROFINET Schnittstelle angezeigt und fälschlicherweise zusätzlich auch der Port 1 der LAN Schnittstelle (X127).	Wird die Isttopologie eines PROFINET Netzes mittles STEP7 Topologie Editor ermittelt werden bei den Baugruppen CU310-2 PN und CU320-2 PN Port 1 und Port 2 für die PROFINET Schnittstelle angezeigt und fälschlicherweise zusätzlich auch der Port 1 der LAN Schnittstelle (X127).	keiner		-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	X	X	X	X	-	-	X	X	X	X	X	-	4.4
AP01120130	Warnung A01910 "Feldbus Sollwert Timeout" verschwindet nicht nach Wiederkehr der Kommunikation.	Integrierte PROFINET-Schnittstelle der Baugruppen CU310-2 PN und CU320-2 PN: wird Störung F01910 "Feldbus Sollwert Timeout" zu einer Warnung umparametriert (p2118=1910 und p2119=2) , dann bleibt die Warnung anstehen, auch wenn die Kommunikation wieder korrekt läuft.	Keiner.		-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	X	X	X	X	-	-	X	X	X	X	X	-	4.4
SINAMICS_SW - Regelung																																		
AP00516843	Bei Parametrierung eines Getriebes in p0432/p0433 wird dieses nicht in die Lage eingerechnet.	Wird in p0432/p0433 ein Getriebe parametriert, wird dieses nur in die Drehzahl, nicht aber in die Lage eingerechnet.	Eine Umrechnung der Lage kann gegebenenfalls durch Aktivierung der Lageverfolgung in p0411.0 erreicht werden.		X	X	X	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	X	-	-	-	X	X	-	-	X	X	X	X	X	-	-	-	2.6 SP2 HF11

ARTSPlusRQ	Kurzbeschreibung	Sachverhalt	Ungehungsmöglichkeit	Betroffenes DO	Gerätefamilie																											ab Version
					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 - Regelung																																		
AP00891150	Bei Vektorregelung mit Geber kann die Drehmomentgenauigkeit im Bereich unter 30% der Motor-Bemessungsdrehzahl abnehmen, wenn aus höheren Drehzahlen (z.B. aus Feldschwächung) heraus so schnell abgebremst wird, dass die Hauptinduktivität des Motormodells nicht schnell genug durch die Lh-Adaption nachgeführt werden kann.	Bei Vektorregelung mit Geber kann die Drehmomentgenauigkeit im Bereich unter 30% der Motor Bemessungsdrehzahl abnehmen, wenn aus höheren Drehzahlen (z.B. aus Feldschwächung) heraus so schnell abgebremst wird, dass die Hauptinduktivität des Motormodells nicht schnell genug durch die Lh-Adaption nachgeführt werden kann. Bei kleinen Drehzahlen wird die Lh-Adaption intern automatisch deaktiviert und das Adaptionsergebnis bleibt auf den zuletzt ermittelten Werten stehen.	Es wird empfohlen, nach der Stillstandsmessung immer auch eine drehende Messung durchzuführen, bei der die Hauptinduktivität und die Sättigungskennlinie ermittelt wird. Anschließend kann die Lh-Adaption ausgeschaltet werden (p1780 Bit2 = 0).	Vector	-	-	-	-	X	-	-	-	-	-	-	-	-	-	X	-	-	-	X	X	-	-	-	X	X	X	-	-	-	4.3 SP1
AP01086940	Falls der Technologieregler als Signalquelle für ESM parametriert ist und der Technologieregler einen Analogeingang als Istwertsignal verwendet (P2264), dann wird im ESM Betrieb ein Drahtbruch (A3505) nicht erkannt, wenn dieser schon vor Aktivierung von ESM aufgetreten ist. Dadurch wird ESM nicht auf die Ausweich-Sollwertquelle (P3882) umschalten. ESM verwendet weiter den PID Regler als Signalquelle und der Istwert des Technologiereglers bleibt wegen des Drahtbruches auf 0. P3889 ?CO/BO: ESM Zustandswort? bit 3 ?Technologieregler-Istwert (p2264) verloren? bleibt auf 0.	Falls der Technologieregler als Signalquelle für ESM parametriert ist und der Technologieregler einen Analogeingang als Istwertsignal verwendet (P2264), dann wird im ESM Betrieb ein Drahtbruch (A3505) nicht erkannt, wenn dieser schon vor Aktivierung von ESM aufgetreten ist. Dadurch wird ESM nicht auf die Ausweich-Sollwertquelle (P3882) umschalten. ESM verwendet weiter den PID Regler als Signalquelle und der Istwert des Technologiereglers bleibt wegen des Drahtbruches auf 0. P3889 ?CO/BO: ESM Zustandswort? bit 3 ?Technologieregler-Istwert (p2264) verloren? bleibt auf 0.	Um sicher zu stellen, dass unter allen Umständen für den ESM-Betrieb der richtige Drehzahlsollwert verwendet wird, ist der P3881 "ESM Sollwertquelle" auf 1 "Drehzahlfestsollwert 15 (p1015)" einzustellen.		-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	X	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	4.4
SINAMICS_SW - Safety Integrated																																		
AP00719209	Die Gesamt-Reaktionszeit bei Anwahl der Safety Integrated Extended-Functions über PROFIsafe verlängert sich gebenüber der V2.5 SP1 im Worstcase um ca. 30ms.	Die Gesamt-Reaktionszeit bei Anwahl der Safety Integrated Extended-Functions über PROFIsafe verlängert sich gebenüber der V2.5 SP1 im Worstcase um ca. 30ms. Dies kann zu einem vergrößerten Nachlaufweg führen. Beim Abnahmetest von Serienmaschinen, die bislang mit V2.5 SP1 betrieben wurden und nun V2.6 SP1 eingesetzt wird, ist zu überprüfen, ob dies in der jeweiligen Applikation sicherheitstechnisch relevant ist.	Falls die längere Reaktionszeit kritisch ist kann im Antriebsgerät durch Einstellung eines kleineren Überwachungstaktes für die Safety Extended Functions (p9500/p9300) die Reaktionszeit verkürzt werden.		-	-	-	X	-	-	-	-	-	-	-	-	-	X	-	-	-	X	X	-	-	-	X	X	X	-	-	-	2.6 SP2 HF11

ARTSPlusRQ	Kurzbeschreibung	Sachverhalt	Ungehungsmöglichkeit	Betroffenes DO	Gerätefamilie																												ab Version
					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																																			
AP00808654	Bei Verwendung eines Doppelachs-Motormoduls und den Safety Integrated extented functions kommt es bei folgender Konfiguration - p9511 auf einem Antrieb des Doppelachs-Motor-Modules = 1 ms - p9511 auf dem anderen Antrieb des Doppelachs-Motor-Modules = 0 ms (= DP-Takt übernehmen) - taktsynchroner PROFIBUS mit PROFIBUS-Takt ungleich 1 ms zu Fehlermeldungen.	Bei Verwendung eines Doppelachs-Motormoduls und den Safety Integrated extented functions kommt es bei folgender Konfiguration - p9511 auf einem Antrieb des Doppelachs-Motor-Modules = 1 ms - p9511 auf dem anderen Antrieb des Doppelachs-Motor-Modules = 0 ms (= DP-Takt übernehmen) - taktsynchroner PROFIBUS mit PROFIBUS-Takt ungleich 1 ms zu den Fehlermeldungen C01711 "SI Motion CU: Defekt in einem Überwachungskanal" mit Störwert 1020 und C30711 "SI Motion MM: Defekt in einem Überwachungskanal" mit Störwert 1020.	Auf dem Antrieb mit p9511 = 0 ms PROFIBUS-Takt statt 0 ms einstellen.		-	-	-	X	-	-	-	X	-	X	-	X	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	X	-	-	-	-	-	4.3 SP1
AP00836947	Ein Projekt-Download mit parametriertem PROFIsafe (auch bei Safety Basic Functions über PROFIsafe) scheitert, wenn im Motormodul noch nicht die passende SW-Version enthalten ist.	Ein Projekt-Download mit parametriertem PROFIsafe (P9601.3 = 1) wird mit der Fehlermeldung "P9601[0]: Wert unzulässig" abgebrochen, wenn sich die SW-Versionen in Control Unit und Motormodul in folgender Form unterscheiden: Control Unit hat Version V2.6, aber das Motormodul hat noch die Version V2.5 oder umgekehrt. Der Fehler "9601[0]: Wert unzulässig" tritt unter den genannten Bedingungen auch auf, wenn das Projekt über "Laden ins Dateisystem" direkt auf die CF-Karte geschrieben wird.	Automatisches Update des Motormoduls abwarten, dann aus-/einschalten und Projekt-Download nochmals durchführen.		-	-	-	X	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	X	-	-	-	X	X	-	-	-	-	X	X	X	-	-	-	4.4
AP01008359	Scheitert ein Teststop der Safety Integrated Bewegungsüberwachungen aufgrund der fehlenden Impulsfreigabe beim Start des Teststops, so kann es vorkommen, dass die Meldungen C01798 "SI Motion CU: Teststop läuft" bzw. C30798 "SI Motion MM: Teststop läuft" auch nach der Abwahl des Teststops anstehen bleiben.	Scheitert ein Teststop der Safety Integrated Bewegungsüberwachungen aufgrund der fehlenden Impulsfreigabe beim Start des Teststops (Alarm C01711 "SI Motion CU: Defekt in einem Überwachungskanal" bzw. C30711 "SI Motion MM: Defekt in einem Überwachungskanal" mit Störwert 1005 "Impulse bereits gelöscht bei Teststop-Anwahl"), so kann es vorkommen, dass die Meldungen C01798 "SI Motion CU: Teststop läuft" bzw. C30798 "SI Motion MM: Teststop läuft" auch nach der Abwahl des Teststops anstehen bleiben.	Tesstop erneut starten. Die Meldungen C01798 und C30798 verschwinden dann nach dem korrekten Durchlauf des Teststops.	Servo/Vector	-	-	X	X	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	X	-	-	-	-	-	-	-	-	X	X	-	X	-	-	-	4.4
AP01052623	Safety Extented Functions geberlos: bei Überschreiten der Geschwindigkeitsgrenze SBR können neben den erwarteten Meldungen C01706/30706 zusätzlich C01711/C30711 mit Störwert 3 auftreten.	Safety Extented Functions geberlos p9506 "SI Motion Funktionsspezifikation (Control Unit)" = 1 "Safety ohne Geber": bei Überschreiten der Geschwindigkeitsgrenze SBR können neben den erwarteten Meldungen C01706 "SI Motion CU: SAM/SBR Grenze überschritten" und C30706 "SI Motion MM: SAM/SBR Grenze überschritten" zusätzlich die Meldungen C01711 "SI Motion CU: Defekt in einem Überwachungskanal" und C30711 "SI Motion MM: Defekt in einem Überwachungskanal" jeweils mit Störwert 3 "Differenz des Lageistwert (r9713) zwischen den beiden Überwachungskanälen ist größer als die Toleranz in p9542/p9342" auftreten. Die Meldungen können quittiert werden.	- die zusätzlichen Alarme ignorieren. - p9542 "SI Motion Istwertvergleich Toleranz (kreuzweise) (Control Unit)" auf die im Listenhandbuch für geberlos empfohlenen Werte erhöhen.	Servo/Vector	-	-	X	-	X	-	-	-	-	-	-	-	-	-	X	-	-	-	X	X	-	-	-	-	X	X	X	-	-	-	4.4

ARTSPlusRQ	Kurzbeschreibung	Sachverhalt	Ungehungsmöglichkeit	Betroffenes DO	Gerätefamilie																											ab Version
					802D-sl	828D	828D-2	CX32	CX32-2	D410	D410-2	D425	D425-2	D435	D435-2	D445	D445-2	D455-2	D4xx	DC Master	G120_C	G120_Sinamics_Pos	G130	G150	GL150	GM150	NCU7xx	S110	S120	S120-ACDrive	S150	SL150	SM120	SM150	
SINAMICS_SW - Safety Integrated																																		
AP01060498	Bei Doppelachs-Motormodulen und unterschiedlich eingestellten Stromreglertakten p0115[0], kann es in Verbindung mit Safety Extended Functions zu Problemen kommen.	Safety Extended Functions mit Doppelachs-Motormodulen und unterschiedlich eingestellten Stromreglertakten p0115[0]. Es kommt zu folgenden Fehlerbildern: 1. das Motormodul ist nicht mehr ansprechbar, wenn Safety mit Geber parametriert ist (p9506 "SI Motion Funktionsspezifikation" = 0) und die Safetyistwerterfassungstakte (p9511/p9311) auf den beiden Antriebsobjekten unterschiedlich eingestellt sind. 2. STO kann nicht verlassen werden und "Internes Ereignis" (r9722.7 = 0) steht an, wenn auf dem Antrieb mit dem größeren Stromregler-Takt Safety ohne Geber parametriert ist (p9506 "SI Motion Funktionsspezifikation" > 0).	- Stromreglertakte p115[0] gleich einstellen - zu 1. Safetyistwerterfassungstakt (p9511/p9311) gleich einstellen.	Servo/Vector	-	-	X	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	X	-	-	-	-	-	-	-	-	-	X	-	-	-	-	-	4.4
AP01061872	Bei sehr kleinen Werten von p9547 "SI Motion Geschwindigkeitshysterese" und freigegebener Safety Extended Function "n<nx mit Hysterese und Filterung" (p9501.16 = 1 "SI Motion Freigabe sichere Funktionen") mit eingestellter Filterung (p9545 "SI Motion SSM Filterzeit" > 0) kann es sein, dass die berechtigte Fehlermeldung C01711"SI Motion CU: Defekt in einem Überwachungskanal" Störwert 232 "Differenz des geglättetes Geschwindigkeitswertes zwischen den beiden Überwachungskanälen ist größer als die Hysteresetoleranz in p9547/p9347" nicht quittierbar ist.	Bei sehr kleinen Werten von p9547 "SI Motion Geschwindigkeitshysterese" und freigegebener Safety Extended Function "n<nx mit Hysterese und Filterung" (p9501.16 = 1 "SI Motion Freigabe sichere Funktionen") mit eingestellter Filterung (p9545 "SI Motion SSM Filterzeit" > 0) kann es sein, dass die berechtigte Fehlermeldung C01711"SI Motion CU: Defekt in einem Überwachungskanal" Störwert 232 "Differenz des geglättetes Geschwindigkeitswertes zwischen den beiden Überwachungskanälen ist größer als die Hysteresetoleranz in p9547/p9347" nicht quittierbar ist.	p9547/p9347 "SI Motion Geschwindigkeitshysterese" erhöhen	Servo/Vector	-	-	X	-	X	-	-	-	-	-	-	-	-	X	-	-	X	-	-	-	-	X	X	X	X	X	-	-	-	4.4
AP01063313	Nach einer Unterbrechung des DRIVE-CLiQ Kabels zwischen CU310-2 und TM54F steht nach erfolgtem Wiederstecken des DRIVE-CLiQ Kabels die Warnung 35015 "TM54F: Motor Module getauscht oder Konfiguration inkonsistent" an.	Nach einer Unterbrechung des DRIVE-CLiQ Kabels zwischen CU310-2 und TM54F steht nach erfolgtem Wiederstecken des DRIVE-CLiQ Kabels die Warnung A35015 "TM54F: Motor Module getauscht oder Konfiguration inkonsistent" an.	Insofern in Parameter r10055 "SI TM54F Kommunikationsstatus antriebsspezifisch" des TM54F gemeldet wird, dass die Kommunikation mit dem Antrieb der CU310-2 aufgebaut wurde (und keine andere Störungen anstehen), ist ein fehlerfreier Betrieb auch mit anstehender Warnung A35015 möglich. Zum Löschen der Warnung muss das Antriebsgerät ein- und ausschaltet werden.		-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	X	-	-	-	-	4.4

ARTSPlusRQ	Kurzbeschreibung	Sachverhalt	Ungehungsmöglichkeit	Betroffenes DO	Gerätefamilie																													ab Version
					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																																		
AP01064838	Soll die Funktion ESR des Sinamics ausgelöst werden, wenn bei aktivierten Sicherheitsfunktionen die Kommunikation zu dem PROFIsafe-Master (F-SPS) gestört wird, dann funktioniert bei einigen Arten des Kommunikationsausfalls die ESR Auslösung nur einmalig. Nach einer Auslösung muss daher ein Power Off durchgeführt werden.	Das Problem der nur einmaligen Auslösung besteht nur unter folgenden Bedingungen: - extended Safety functions angesteuert über PROFIsafe - Es liegt nur ein Kommunikationsausfall in der PROFIsafe-Kommunikation vor, nicht ein Ausfall der gesamten PROFIBUS / PROFInet Kommunikation	Nach Auslösung von ESR wegen einem Kommunikationsausfall (Bit 9723.2 ist 1) einen Power Off des Sinamics durchführen. Auf der F-SPS darf die Aktivierung von failsafe values nur genutzt werden, wenn der daraus resultierende STO das gewünschte Verfahren zur Stillsetzung des Antriebs ist.	Servo/Vector	-	-	X	-	X	-	-	-	-	-	-	-	-	X	-	-	-	-	-	-	-	-	X	X	X	X	-	-	-	4.4
AP01065442	Sporadisch Meldungen C01711/C30711 "SI Motion P1: Defekt in einem Überwachungskanal" bei Fangen mit freigegebenen Safety Extended Functions bei schneller Abfolge von Abwahl STO und EIN/AUS1.	Wird die Funktion Fangen bei freigegebenen Safety Extended Functions verwendet, können sporadisch die Meldungen C01711/C30711 "SI Motion P1: Defekt in einem Überwachungskanal" auftreten, wenn zwischen Abwahl STO und EIN/AUS1 weniger als 400 ms verstreichen. Dabei ist es irrelevant, ob während der Ausführung der Funktion Fangen eine Sicherheitsfunktion angewählt ist.	Bei Verwendung der Funktion Fangen eine Wartezeit zwischen Abwahl STO und EIN/AUS1 von mindestens 400 ms beachten. Alternativ: Meldungen C01711/C30711 "SI Motion P1: Defekt in einem Überwachungskanal" durch die "sichere Quittierung" (Internal Event Acknowledge) quittieren.		-	-	-	-	X	-	-	-	-	-	-	-	-	X	-	-	X	-	-	-	-	-	-	X	X	-	-	-	4.4
AP01067484	Sporadisch kann es bei freigegebenen Safety Extended Functions p9501 "SI Motion Freigabe sichere Funktionen" > 0 nach mehrfachem Parken- und Entparken zu der Fehlermeldung C01711"SI Motion CU: Defekt in einem Überwachungskanal" mit Störwert 3 "Differenz des Lageistwert (r9713) zwischen den beiden Überwachungskanälen ist größer als die Toleranz in p9542/p9342" kommen.	Sporadisch kann es bei freigegebenen Safety Extended Functions p9501 "SI Motion Freigabe sichere Funktionen" > 0 nach mehrfachem Parken- und Entparken zu der Fehlermeldung C01711"SI Motion CU: Defekt in einem Überwachungskanal" mit Störwert 3 "Differenz des Lageistwert (r9713) zwischen den beiden Überwachungskanälen ist größer als die Toleranz in p9542/p9342" kommen.	Aus/Einschalten		-	-	X	-	X	-	-	-	-	-	-	-	-	X	-	-	-	-	-	-	-	X	X	X	X	X	-	-	-	4.4
AP01073390	Aus der aktuellen Beschreibung des Störwertes 11 der Störung F01682 kann die Fehlerursache nicht eindeutig herausgelesen werden.	Die Störung F01682 mit Störwert 11 hat folgende Ursache: Im Parameter p9506 "SI Motion Funktionsspezifikation" wurden geberlose Überwachungsfunktionen parametriert (Bit 1 = 1). Gleichzeitig wurden im Parameter p9601 "SI Freigabe antriebsintegrierte Funktionen" keine antriebsintegrierten Bewegungsüberwachungen parametriert (Bit 2 = 0). Diese Einstellung ist nicht zulässig, da geberlose Überwachungsfunktionen nur bei antriebsintegrierten Bewegungsüberwachungen unterstützt werden. Deswegen wird nach Abspeichern und PowerOff/-On die Störung F01682 mit Störwert 11 abgesetzt. Aus der aktuellen Beschreibung dieses Störwertes kann die Fehlerursache nicht eindeutig herausgelesen werden.	Im Parameter p9506 "SI Motion Funktionsspezifikation" geberlose Überwachungsfunktionen nicht parametrieren (Bit 1 = 0). Oder im Parameter p9601 "SI Freigabe antriebsintegrierte Funktionen" die antriebsintegrierten Bewegungsüberwachungen parametrieren (Bit 2 = 1).	Servo/Vector	-	-	-	-	X	-	-	-	-	-	-	-	-	X	-	X	X	-	-	-	-	-	X	X	X	-	-	-	-	4.4

ARTSPlusRQ	Kurzbeschreibung	Sachverhalt	Ungehungsmöglichkeit	Betroffenes DO	Gerätefamilie																												ab Version
					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																																			
AP01075738	Safety Extended Functions ohne Geber (p9506 "SI Motion Funktionsspezifikation" > 0) sind bei Einachs-Motormodulen mit dem Stromreglertakt p0115[0] = 31,25µs und bei Doppelachs-Motormodulen mit p0115[0] = 62,5µs auf beiden Antrieben und p9506 > 0 auf mindestens einen Antrieb nicht möglich.	Safety Extended Functions ohne Geber (p9506 "SI Motion Funktionsspezifikation" > 0) sind bei Einachs-Motormodulen mit dem Stromreglertakt p0115[0] = 31,25µs und bei Doppelachs-Motormodulen mit p0115[0] = 62,5µs auf beiden Antrieben und p9506 > 0 auf mindestens einen Antrieb nicht möglich. Es kommt zu der Fehlermeldung F30802 "Leistungsteil: Zeitscheibenüberlauf".	Keiner.	Servo	-	-	X	-	X	-	-	-	-	-	-	-	-	-	X	-	-	-	-	-	-	-	-	-	X	-	-	-	-	-	4.4
AP01076818	Wenn die Safety Functions verwendet und über PROFIsafe angesteuert werden, ist ein nachträgliches Stecken des Motor Modules oder ein nachträgliches Einschalten der Spannungsversorgung für das Motor Module nicht erlaubt.	Wenn die Safety Basic Functions oder Safety Extended Functions verwendet und über PROFIsafe angesteuert werden, wird bei einem nachträglichen Stecken des Motor Modules oder einem nachträglichen Einschalten der Spannungsversorgung für das Motor Module die PROFIsafe-Kommunikation nicht aufgebaut. Der Antrieb bleibt im Zustand ?Einschaltsperre?. Der F-Host meldet in seiner Diagnose ?Timeout von F-System erkannt?.	Es ist sicherzustellen, dass das Motor Module beim Hochlauf der Control Unit angeschlossen ist und spätestens mit der Control Unit auch eingeschaltet wird. Andernfalls muss beim nachträglichen Stecken oder Einschalten des Motor Modules ein Power On an der Control Unit durchgeführt werden.	Servo/Vector	-	-	-	-	X	-	-	-	-	-	-	-	-	X	-	-	-	X	X	-	-	-	X	X	X	-	-	-	4.4
AP01077242	Ursache und Abhilfe zur Störung F01652 "SI CU: Überwachungstakt unzulässig" mit Störwert 109 nicht korrekt beschrieben.	Die Ursache und die Abhilfe zur Störung F01652 "SI CU: Überwachungstakt unzulässig" mit Störwert 109 sind nicht korrekt beschrieben. Die korrekte Beschreibungen lauten: - Ursache zu Störwert = 109: Sind die Bewegungsüberwachungsfunktionen geberlos parametriert (p9506), muss der Istwerterfassungstakt (p9511) gleich 250 µs sein. - Abhilfe zu Störwert = 109: Den Istwerterfassungstakt in p9511 gleich 250 µs einstellen.	Korrigierte Beschreibung berücksichtigen.		-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	X	-	-	-	-	-	-	4.4
AP01077416	Beschreibung von p9306/p9506 "SI Motion Funktionsspezifikation" unvollständig.	Die Beschreibung der Einstellwerte der Parameter p9306/p9506 "SI Motion Funktionsspezifikation" ist unvollständig. Die vollständige Beschreibung lautet: Wert 0: "Safety mit Geber und Beschleunigungsüberwachung (SAM) / Verzögerungszeit" Wert 1: "Safety ohne Geber mit Bremsrampenüberwachung (SBR)" Wert 3: "Safety ohne Geber mit Beschleunigungsüberwachung (SAM) / Verzögerungszeit"	Kein Workaround notwendig.		-	-	X	-	X	-	-	-	X	-	X	-	X	X	-	-	-	-	-	-	-	-	X	X	X	-	-	-	-	4.4
AP01077809	Aktivieren der Kopierfunktion für die Safety Integrated Parameter durch STARTER/SCOUT im Offline-Betrieb bei nicht freigegebenem Safety Integrated nicht zulässig.	Das Aktivieren der Kopierfunktion für die Safety Integrated Parameter durch STARTER/SCOUT im Offline-Betrieb ist nicht zulässig, wenn Safety Integrated nicht freigegeben ist (Auswahl Safety-Funtion auf "kein Safety Integrated" eingestellt). Wird ein Projekt mit offline aktivierter Kopierfunktion bei nicht freigegebenem Safety Integrated heruntergeladen, wird die Störung F01663 "SI CU: Kopieren der SI-Parameter abgelehnt" ausgegeben.	Die in der Störung F01663 "SI CU: Kopieren der SI-Parameter abgelehnt" beschriebene Abhilfe durchführen.		-	-	X	-	X	-	-	-	-	-	-	-	-	X	-	X	X	-	-	-	-	-	X	X	X	X	-	-	-	4.4

ARTSPlusRQ	Kurzbeschreibung	Sachverhalt	Ungehungsmöglichkeit	Betroffenes DO	Gerätefamilie																													ab Version
					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																																		
AP01082704	Wurde SS2 angewählt oder aufgrund einer Überwachungsfunktion ein Stop E/D/C ausgelöst, so wird bei einer SOS-Verletzung in dem folgenden Übergang auf einen Stop B der SOS erst nach Ablauf der Übergangszeit Stop B->A abgewählt. In dieser Phase ist daher keine Beschleunigungsüberwachung des Bremsvorgangs aktiv.	Wurde SS2 angewählt oder aufgrund einer Überwachungsfunktion ein Stop E/D/C ausgelöst, so wird bei einer SOS-Verletzung in dem folgenden Übergang auf einen Stop B der SOS erst nach Ablauf der Übergangszeit Stop B->A abgewählt. In dieser Phase ist daher keine Beschleunigungsüberwachung des Bremsvorgangs aktiv.	Diese Verlängerung der worst case Reaktionszeit muss berücksichtigt werden und die Übergangszeit von Stop B auf Stop A (p9556/9356) entsprechend kurz gewählt werden.	Servo/Vector	-	-	X	-	X	-	-	-	-	-	-	-	-	-	X	-	-	-	-	-	-	-	X	X	X	X	X	-	-	-	4.4
AP01084902	Beim Betrieb von Safety geberlos mit Synchronmotoren kann es je nach Motortyp oder Belastungszustand zum Fehler C01711 "SI Motion CU: Defekt in einem Überwachungskanal" mit den Störwerten 1041/1042/1043 kommen. Die Einstellwerte von p9588, p9589, p9783 zur Vermeidung der Fehlermeldung sind schwer ermittelbar.	Beim Betrieb von Safety geberlos mit Synchronmotoren kann es je nach Motortyp oder Belastungszustand zum Fehler C01711 "SI Motion CU: Defekt in einem Überwachungskanal" mit Störwert 1041 "Strombetrag zu gering (geberlos)", 1042 "Plausibilitätsfehler Strom/Spannung" oder 1043 "Zu viele Beschleunigungsvorgänge" kommen. Die in der Dokumentation angegebenen Abhilfemaßnahmen erfordern ein ziemlich genaues Einstellen der dort genannten Parameter p9588 "SI Motion Istwerterfassung geberlos Minimalstrom (Control Unit)", p9589 "SI Motion Spannungstoleranz Beschleunigung (Control Unit)" und p9783 "SI Motion Synchronmotor Stromeinprägung geberlos". Da sich diese Parameter zum Teil gegenseitig beeinflussen, kann dieser Vorgang aufwendig sein und muss anlagenspezifisch durchgeführt werden.	Feinabstimmung mit p9588, p9589 und p9783 vornehmen.	Servo/Vector	-	-	X	-	X	-	-	-	-	-	-	-	-	-	X	-	-	-	-	-	-	-	-	X	X	X	-	-	-	-	4.4
AP01090853	Wenn p9500/p9300 "SI Motion Überwachungstakt" nicht ein ganzzahliges Vielfaches des Stromreglertaktes p0115[0] "Abtastzeiten für interne Regelkreise" ist, kann es beim Hochlauf des Antriebssystems zu Fehlern kommen.	Wenn p9500/p9300 "SI Motion Überwachungstakt" nicht ein ganzzahliges Vielfaches des Stromreglertaktes p0115[0] "Abtastzeiten für interne Regelkreise" ist, kann es beim Hochlauf des Antriebsobjektes zu folgendem Fehlverhalten/Störungen kommen: - F01200 "CU: Zeitscheibenmanagement Softwarefehler intern" mit Störwert 1009, F01000 "Softwarefehler intern" mit Störwert Hex 259_04DE, F30652 "SI MM: Überwachungstakt unzulässig" mit Störwert 101. - das Motormodul ist nicht mehr ansprechbar. Im Starter verschwindet das Leistungsteil aus der Topologie-Übersicht. Die Safetymaske (um Änderung wieder rückgängig zu machen) ist erreichbar, kann aber nicht mehr verlassen werden.	Werkseinstellungen herstellen und das Antriebsobjekt neu in Betrieb nehmen. Dabei p9500/p9300"SI Motion Überwachungstakt" als ein ganzzahliges Vielfaches des Stromreglertaktes p0115[0] "Abtastzeiten für interne Regelkreise" einstellen. Bei der CU305 ist zu beachten, dass der p0115[0] fest auf 250us eingestellt ist und dieser nicht verändert werden kann.		-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	X	X	-	-	-	-	-	X	X	X	-	-	-	-	4.4
AP01095434	Bei SDI mit Sollwertvorgabe 0 und Synchronmotor kommt Safetystörung C01716/C30716 ?SI Motion: Toleranz für sichere Bewegungsrichtung überschritten? oder C01711/C30711 (3) ?SI Motion: Defekt in einem Überwachungskanal?.	Wenn der parametrierte Strombetrag in p9783 ?SI Motion Synchronmotor Stromeinprägung geberlos? gleich dem eingestellten Minimalstrom in p9588 ?SI Motion Istwerterfassung geberlos Minimalstrom? ist und der Synchronantrieb im Leerlauf ist, dann kann es zu einem fehlerhaften Alarm einer Safety - Überwachungsfunktion, wie zum Beispiel C01716/C30716 ?SI Motion: Toleranz für sichere Bewegungsrichtung überschritten? oder zum Alarm C01711/C30711 ?SI Motion: Defekt in einem Überwachungskanal? kommen.	Parameter p9783 ?SI Motion Synchronmotor Stromeinprägung geberlos? mindestens auf das 1,2 fache von 9588 ?SI Motion Istwerterfassung geberlos Minimalstrom? einstellen.	Servo/Vector	-	-	-	-	X	-	-	-	-	-	-	-	-	-	X	-	-	-	-	-	-	-	-	X	X	X	-	-	-	-	4.4

ARTSPlusRQ	Kurzbeschreibung	Sachverhalt	Ungehungsmöglichkeit	Betroffenes DO	Gerätefamilie																													ab Version
					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																																		
AP01111628	Bei großen Werten (>3000 Umdr/min) von Parameter p9546 "SI Motion SSM Geschwindigkeitsgrenze", freigegebener Safety Extended Function "n<nx: Hysterese und Filterung" (p9501 "Freigabe SI Motion Sichere Funktionen" Bit 16=1) und rotatorischer Achse kann es zu der Fehlermeldung C01711"SI Motion CU: Defekt in einem Überwachungskanal" mit den Störwerten 75 "Geschwindigkeitsgrenze n<nx" oder 233 "Grenzwert nx+HystereseToleranz" kommen.	Bei großen Werten (>3000 Umdr/min) von Parameter p9546 "SI Motion SSM Geschwindigkeitsgrenze", freigegebener Safety Extended Function "n<nx: Hysterese und Filterung" (p9501 "Freigabe SI Motion Sichere Funktionen" Bit 16=1) und rotatorischer Achse kann es zu der Fehlermeldung C01711"SI Motion CU: Defekt in einem Überwachungskanal" mit den Störwerten 75 "Geschwindigkeitsgrenze n<nx" oder 233 "Grenzwert nx+HystereseToleranz" kommen.	- p9546 etwas verstellen (z.B. Wert +/-5 einstellen) - p9546 < 3000 Umdr/min einstellen (falls mit Applikation verträglich) - Funktion "n<nx Hysterese und Filterung" durch p9501 Bit 16=0 sperren (falls mit Applikation verträglich) - eventuell SafetyTakt p9500 "SI Motion Überwachungstakt" verkleinern (nicht bei G120)		-	-	X	-	X	-	-	-	-	-	-	-	-	-	X	-	-	X	-	-	-	-	-	X	X	X	X	-	-	-	4.4
AP01112024	Die Sicherheitsfunktion SDI ("Safe Direction") ist offline nicht parametrierbar.	Wird für eine Control Unit, die die Sicherheitsfunktion SDI ("Safe Direction") unterstützt, ein STARTER/SCOUT-Projekt offline erstmalig erstellt, so ist SDI nicht im Offline-Betrieb parametrierbar.	Die Sicherheitsfunktion SDI im Online-Betrieb parametrieren oder ein Projekt Upload durchführen, danach ist SDI auch im Offline-Betrieb vollständig parametrierbar.		-	-	X	-	X	-	-	-	X	-	X	-	X	X	-	-	-	X	-	-	-	-	-	X	X	X	X	-	-	-	4.4
AP01122329	Beim Verwenden der Compound Bremse in Verbindung mit mit freigegebenen sicheren Bewegungsüberwachungen kann es sporadisch zu der Meldung C01711 "SI Motion P1: Defekt in einem Überwachungskanal" mit Meldungswert 3 kommen.	Wenn der Bremsstrom der Compound Bremse den maximalen Umrichterstrom überschreitet, dann kann es in Verbindung mit freigegebenen sicheren Bewegungsüberwachungen sporadisch zu der unberechtigten Meldung C01711 "SI Motion P1: Defekt in einem Überwachungskanal" mit Meldungswert 3 "Differenz des Lageistwert (r9713) zwischen den beiden Überwachungskanälen ist größer als die Toleranz in p9542/p9342" kommen.	p3856 "Compound Bremsstrom" reduzieren.		-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	X	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	4.4
AP01127246	Die Parameter p9554/p9354 "SI Motion Übergangszeit STOP E auf SOS (SBH)" werden irrtümlicher Weise in der Expertenliste für CU305 angezeigt. Sie haben für die CU305 keine Funktion und dürfen nicht verwendet werden. Eine Parametrierung von p9554/p9354 führt zum nicht quittierbaren Fehler C01711/C30711 "SI Motion CU: Defekt in einem Überwachungskanal" mit Störwert 39 "Übergangszeit STOP E nach SOS (p9554/p9354)".	Die Parameter p9554/p9354 "SI Motion Übergangszeit STOP E auf SOS (SBH)" werden irrtümlicher Weise in der Expertenliste für CU305 angezeigt. Sie haben für die CU305 keine Funktion und dürfen nicht verwendet werden. Eine Parametrierung von p9554/p9354 führt zum nicht quittierbaren Fehler C01711/C30711 "SI Motion CU: Defekt in einem Überwachungskanal" mit Störwert 39 "Übergangszeit STOP E nach SOS (p9554/p9354)".	p9554/p9354 auf Defaultwert 100 zurückstellen.		-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	X	-	-	-	-	-	-	4.4

ARTSPlusRQ	Kurzbeschreibung	Sachverhalt	Ungehungsmöglichkeit	Betroffenes DO	Gerätefamilie																													ab Version
					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 - SIMOTION																																		
AP01078494	Bei Anwahl des Parametermakros p0700 = 1 "SIMOTION(PM000001.XML)" für das Terminalmodul TM31 werden die Digitalausgänge nicht richtig verdrahtet.	Es werden folgende Verbindungen hergestellt: p4038 verschaltet mit r2091.8; p4039 verschaltet mit r2091.9; p4040 verschaltet mit r2091.10; p4041 verschaltet mit r2091.11. Richtig sind folgende Verschaltungen: p4038 verschaltet mit r2090.8; p4039 verschaltet mit r2090.9; p4040 verschaltet mit r2090.10; p4041 verschaltet mit r2090.11.	Richtige Verschaltungen manuell herstellen.	TM31	-	-	-	-	X	-	-	-	-	-	-	-	-	X	-	-	-	-	-	-	-	-	X	-	-	-	-	-	4.4
SINAMICS_SW - Topologie																																		
AP00710801	Die Automatische Konfiguration mit BLM und SLM ist nicht möglich, wenn mindestens eine der Komponenten mehrfach vorhanden ist.	Die Automatische Konfiguration mit BLM und SLM ist nicht möglich, wenn mindestens eine der Komponenten mehrfach vorhanden ist.	Offline Konfiguration mit Hilfe des STARTER Assistenten.		-	-	-	X	-	-	-	-	-	X	-	X	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	X	-	-	-	-	2.6 SP2 HF11
AP00956121	Sind in einer Topologie mit mindestens zwei Baugruppen CUA31/CUA32 mindestens 2 DRIVE-CLiQ-Komponenten (z.B. Geber) an den CUA-Baugruppen falsch gesteckt (d. h. anders als in der Solltopologie projektiert), dann führt dies auf der Control Unit zu den F01003 "Quittungsverzug bei Speicherzugriff".	Sind in einer Topologie mit mindestens zwei Baugruppen CUA31/CUA32 mindestens 2 DRIVE-CLiQ-Komponenten (z.B. Geber) an den CUA-Baugruppen falsch gesteckt (d. h. anders als in der Solltopologie projektiert), dann führt dies auf der Control Unit zu den F01003 "Quittungsverzug bei Speicherzugriff".	DRIVE-CLiQ-Komponenten richtig stecken, und danach Power Off/ON.		-	-	-	-	X	-	-	-	-	-	-	-	-	-	X	-	-	-	-	-	-	-	-	X	-	-	-	-	4.3 SP2
AP01085875	Werden eine Chassis-Einspeisung und eine Hochfrequenz-Spindel an einer Control Unit betrieben, dann kommt es zur Fehlermeldung F01340 "Topologie: Zuviele Komponenten an einem Strang".	Werden eine Chassis-Einspeisung und eine Hochfrequenz-Spindel an einer Control Unit betrieben, dann kommt es zur Fehlermeldung F01340 "Topologie: Zuviele Komponenten an einem Strang". In der Anwenderdokumentation fehlt der Hinweis, dass diese Topologie nicht erlaubt ist.	Eine eigene Control Unit für die Chassis-Einspeisung verweden.	ActiveLineModule	-	-	-	-	X	-	-	-	-	-	-	-	-	-	X	-	-	-	-	-	-	-	-	X	-	-	-	-	4.4
AP01087737	Werden mehr als 3 SMI an ein Motor Module angeschlossen (über HUB-Modul), werden diese bei der Automatischen Inbetriebnahme nicht unterschiedlichen Motoren zugeordnet.	Werden mehr als 3 SMI an ein Motor Module angeschlossen (über HUB-Modul), werden diese bei der Automatischen Inbetriebnahme nicht unterschiedlichen Motoren zugeordnet. Stattdessen erfolgt eine Zuordnung der ersten 3 SMI jeweil zu den Gebern 1 bis 3.	Bei mehr als 3 SMI an einem Motor Module ist die Zuordnung der SMI zu den Geberdatensätzen offline im STARTER durchzuführen.	Servo/Vector	-	-	X	-	X	-	-	-	-	-	-	-	-	X	-	-	-	-	-	-	-	-	X	X	X	-	-	-	4.4

ARTSPlusRQ	Kurzbeschreibung	Sachverhalt	Ungehungsmöglichkeit	Betroffenes DO	Gerätefamilie																													ab Version
					802D-sl	828D	828D-2	CX32	CX32-2	D410	D410-2	D425	D425-2	D435	D435-2	D445	D445-2	D455-2	D4xx	DC Master	G120_C	G120_Sinamics_Peo	G130	G150	GL150	GM150	NCU7xx	S110	S120	S120-ACDrive	S150	SL150	SM120	SM150	
SINAMICS_SW - Trace																																		
AP01101145	Bei Verwendung der Tracefunktionalität kann es vorkommen, dass undokumentierte Alarme auftreten (Alarmnummernbereich 2050 - 2099).	Bei Verwendung der Tracefunktionalität kann es vorkommen, dass undokumentierte Alarme auftreten (Alarmnummernbereich 2050 - 2099). Die Alarme haben folgende Bedeutung: A02050 "Trace: Start nicht möglich" Der Trace ist bereits gestartet. A02055 "Trace: Aufzeichnungsdauer zu klein" Der Wert für die Aufzeichnungsdauer ist zu klein. Das Minimum ist der doppelte Wert des Aufzeichnungstaktes. A02056 "Trace: Aufzeichnungstakt zu klein" Der gewählte Aufzeichnungstakt ist kleiner als der eingestellte Basistakt p0110[0]. A02057 "Trace: Zeitscheibentakt ungültig" Der gewählte Zeitscheibentakt entspricht keiner vorhandenen Zeitscheibe. A02058 "Trace: Zeitscheibentakt für Endlostrace ungültig" Der gewählte Zeitscheibentakt kann für den Endlostrace nicht verwendet werden. A02059 "Trace: Zeitscheibentakt für 2 x 8 Aufzeichnungskanäle ungültig" Der gewählte Zeitscheibentakt kann bei mehr als 4 Aufzeichnungskanälen nicht verwendet werden. A02060 "Trace: Aufzuzeichnendes Signal fehlt" - Es wurde kein aufzuzeichnendes Signal angegeben. - Die angegebenen Signale sind nicht gültig. A02061 "Trace: Signal ungültig" - Das angegebene Signal existiert nicht. - Das angegebene Signal kann nicht mit dem Trace aufgezeichnet werden. A02062 "Trace: Triggersignal ungültig" - Es wurde kein Triggersignal angegeben. - Das angegebene Signal existiert nicht. - Das angegebene Signal ist kein Festpunktsignal. - Das angegebene Signal kann nicht als Triggersignal für den Trace verwendet werden. A02063 "Trace: Datentyp ungültig" Der angegebene Datentyp für die Signalauswahl über physikalische Adresse ist ungültig. A02070 "Trace: Parameter nicht änderbar" Bei aktiviertem Trace kann dessen Parametrierung nicht geändert werden. A02075 "Trace: Pretriggerzeit zu groß" Die eingestellte Pretriggerzeit muss kleiner sein als der Wert für die Aufzeichnungsdauer. A02099 "Trace: Speicherplatz der Control Unit nicht ausreichend" Speicherbedarf reduzieren, z. B. wie folgt:	Keiner.		-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	X	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	4.4

ARTSPlusRQ	Kurzbeschreibung	Sachverhalt	Ungehungsmöglichkeit	Betroffenes DO	Gerätefamilie																												ab Version
					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																																			
		- Aufzeichnungsdauer verkürzen. - Aufzeichnungstakt erhöhen. - Anzahl der aufzuzeichnenden Signale verringern.																																	
AP01116295	Bei Vektorantrieben wird die aktuelle Pulsfrequenz r1801 bei Trace-Aufzeichnungen (STARTER) bei Motoren mit Polpaarzahl größer 1 zu groß angezeigt.	Bei Vektorantrieben wird die aktuelle Pulsfrequenz r1801 bei Trace-Aufzeichnungen (STARTER) um den Faktor der aktuellen Motorpolpaarzahl (r0313[MDS]) zu groß angezeigt. Das Regelungsverhalten des Antriebs wird dadurch nicht beeinflusst. Die Anzeige in der Expertenliste im Parameter r1801 ist korrekt.	Keine.		-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	X	-	-	-	X	X	-	-	-	X	X	X	-	-	-	4.4
SINAMICS_SW - Upload/Download																																			
AP00893231	Projekte, die über die STARTER-Funktion "Laden ins Dateisystem" auf die MMC Karte gespeichert worden sind, sind auf der CU305 nicht lauffähig.	Projekte, die über die STARTER-Funktion "Laden ins Dateisystem" auf die MMC Karte gespeichert worden sind, sind auf der CU305 nicht lauffähig.	Projekt-Download direkt ins Gerät durchführen.	Servo	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	X	-	-	-	-	-	-	4.3 SP1
AOP_SW - Allgemein																																			
AP01059877	Bei Uhrzeitsynchronisation zwischen AOP und SINAMICS kommt Warnung A01099 "Toleranzfenster der Uhrzeitsynchronisation verlassen" .	Wenn am AOP30 Echtzeitsynchronisation des Antriebs aktiviert ist, wird beim Aktivieren und im Dauerbetrieb täglich um 02:00 Uhr der Antrieb auf AOP30 Zeit synchronisiert. Wenn die Differenz zwischen Zeit im Antrieb und Zeit im AOP größer 1 s ist, wird am Antrieb kurz Warnung A01099 angestoßen, aber sofort wieder weggenommen. Die Funktionalität ist dadurch nicht beeinträchtigt	Einen Workaround gibt es nicht.		-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	X	-	-	-	X	X	-	-	-	X	-	X	-	-	-	4.4
AOP_SW - AOP30																																			
AP01065767	Wird der Antrieb über AOP30 im LOCAL Mode verfahren, kann es vorkommen, dass der Antrieb trotz aktiviertem automatischen Wiederanlauf nach Netzspannugsausfall mit Netzspannungsfehler stehen bleibt.	Wird der Antrieb über AOP30 im LOCAL Mode verfahren, kann es vorkommen, dass der Antrieb trotz aktiviertem automatischen Wiederanlauf nach Netzspannugsausfall mit Netzspannungsfehler stehen bleibt.	In diesem Fall muss die Störung über AOP quittiert und der Antrieb wieder eingeschaltet werden.		-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	X	-	-	-	X	X	-	-	-	X	-	X	-	-	-	4.4
AOP_SW - Hochrüstung																																			
AP01097556	Firmwareverlust bei Versorgungsspannungsausfall während Update	Das AOP30 lädt - nach Bestätigug durch den Benutzer - die zu einer Antriebssoftwareversion passende Firmware. Dabei blinkt am Display der Hinweis: "Programm wird geladen... bitte nicht abschalten." Wird in den letzten 10s des Ladevorganges die Spannungsversorgung trotzdem abgeschaltet, ist die Gerätefirmware zerstört und es leuchtet nur noch die rote FAULT-LED.	Mittels PC und einem im Internet abrufbare nLadeprogramms kann das AOP30 wieder reaktiviert werden. Die Software und Anleitung steht auf 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 - Allgemein																																			
AP00454790	r21002 & r21003 werden Offline nicht aktualisiert.	r21002 & r21003 werden Offline (Expertenliste) nicht aktualisiert.	Die Parameter r21002 & r21003 können im Dialog 'Ablaufgruppen einstellen' ermittelt werden. Der Wert von r21002 entspricht p115[0], r21003 entspricht r7901[15]		-	-	-	X	-	-	-	-	-	-	-	-	-	X	X	-	-	X	X	X	X	-	-	X	X	X	X	X	X	4.3 SP2

ARTSPlusRQ	Kurzbeschreibung	Sachverhalt	Ungehungsmöglichkeit	Betroffenes DO	Gerätefamilie																												ab Version
					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	Bei der Verwendung des DCC-Bausteins RGJ (Hochlaufgeber mit Verrundung) in der Betriebsart mit eingeschalteter Verrundung (RQN = 1) darf der Eingangswert X den Wert 200,0 nicht überschreiten. Werden größere Eingangswerte verwendet, erfolgt der Rücklauf zunächst weiterhin stetig und mit Verrundung. Ab einem Ausgangswert Y von ca 60% des ursprünglichen Eingangswerts springt der Ausgang auf den aktuellen Eingangswert.	Bei der Verwendung des DCC-Bausteins RGJ (Hochlaufgeber mit Verrundung) in der Betriebsart mit eingeschalteter Verrundung (RQN = 1) darf der Eingangswert X den Wert 200,0 nicht überschreiten. Werden größere Eingangswerte verwendet, erfolgt der Rücklauf zunächst weiterhin stetig und mit Verrundung. Ab einem Ausgangswert Y von ca 60% des ursprünglichen Eingangswerts springt der Ausgang auf den aktuellen Eingangswert.	Die Projektierung des DCC-Plans sollte unbedingt so erfolgen, dass der Eingangswert X des Bausteins RGJ auf Werte kleiner 200,0 begrenzt wird.			-	-	-	X	-	-	X	-	X	-	X	-	X	X	-	X	-	-	X	X	X	X	-	-	X	X	X	X	X	X	4.4
AP01095087	DCC: nach dem ersten Download zeigt Ausgang VLD am SAV-Baustein sporadisch fälschlich die Gültigkeit von Eingang Y an.	Nach dem ersten Download ins Zielgerät zeigt der VLD-Ausgang des SAV-Bausteins sporadisch an, dass der Wert am Ausgang Y aus dem remanentem Speicher gelesen wurde und gültig ist.	Erneuten Download ins Zielgerät durchführen.		-	-	-	X	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	X	X	-	-	X	X	X	X	-	-	X	X	X	X	X	X	4.4
AP01110577	Absturz der CU bei Download einer inkompatiblen DCBLib-Version und anschließendem Download der kompatiblen Version.	Wird beim Hochrüsten eines Projektes aus V4.3 auf V4.4 die DCBLib SINAMICS vergessen hochzurüsten, so kommt es beim Download des Projektes zum Absturz der Control Unit.	Hochrüsten der DCBLib SINAMICS auf die Version V4.4 und anschließend Power Off/On der Control Unit durchführen.		-	-	-	X	-	X	-	-	-	X	-	X	X	-	-	-	-	X	X	X	X	-	-	X	X	X	X	-	-	4.4
Encoder_Dummy - Regelung																																			
AP00993605	Beim Stromreglertakt von 31.25us (p0115) kommt es beim Ziehen/Stecken des DQI Gebers zur Störung F07901 "Antrieb: Motor Überdrehzahl".	Beim Einsatz eine Motors mit DQI Geber kann es bei der Einstellung p0112=5/p115=31,25 zur Fehlermeldung Störung F07901 "Antrieb: Motor Überdrehzahl" kommen. Diese Störung tritt in Verbindung mit Geber deaktivieren, ziehen/stecken des Gebers und anschließenden Geber aktivieren auf.	keine.		-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	X	-	-	-	-	-	-	-	X	-	X	-	-	-	-	-	4.4
FH1 Funktionsh S120 - Allgemein																																			
AP01115131	In einem Antriebsverband in der Betriebsart VECTOR darf nur bei einem Motor Modul der Vdc-max-Regler aktiviert sein.	In einem Antriebsverband in der Betriebsart VECTOR darf nur bei einem Motor Modul der Vdc-max-Regler aktiviert sein, sonst kann es vor dem Abbremsen zu einer kurzen Beschleunigung der Achse kommen.	keiner		-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	X	-	-	-	-	-	-	-	-	-	X	-	-	-	-	-	4.4
LH1 Listenh S120/S150 - Allgemein																																			
AP01077982	Fehler F07493 "LR: Überlauf des Wertebereiches für Lageistwert" tritt auf bei der Vewendung eines Lineargebers bei CU305	Wird ein Lineargeber verwendet, ist darauf zu achten, dass die Systemgrößen eingehalten werden, dies bedeutet folgendes: a) p407*p2503/(2^p418*10^7) muss kleiner 1 sein b) p407*p2503/(2^p419*10^7) muss kleiner 1 sein			-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	X	-	-	-	-	-	-	-	X	X	X	X	X	-	-	-	4.4

ARTSPlusRQ	Kurzbeschreibung	Sachverhalt	Ungehungsmöglichkeit	Betroffenes DO	Gerätefamilie																												ab Version
					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	Wird der Stromreglertakt bei aktivierter Safety-Funktion bei einem Chassis Leistungsteil von 400µs auf 125µs geändert, kommt beim nächsten Hochlauf der CU die Meldung F01650, Störwert 1000, ein Abnahmetest ist erforderlich.	Wird der Stromreglertakt bei aktivierter Safety-Funktion bei einem Chassis Leistungsteil von 400µs auf 125µs geändert, kommt beim nächsten Hochlauf der CU die Meldung F01650, Störwert 1000, ein Abnahmetest ist erforderlich.	Ergänzung zur Abhlfe von F01650, Störwert 1000: - Taktzeit für die Safety Integrated Basic Functions (r9780) überprüfen und Soll-Prüfsumme anpassen (p9799)		-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	X	-	X	-	-	-	4.4
AP01104727	Bei der Störmeldung C01711.1012 fehlen zusätzliche Abhilfemassnahmen	Bei der Störmeldung C01711.1012 fehlen zusätzliche Abhilfemassnahmen Aktuell sind nur die beiden Maßnahmen - Softwareversion Sensormodul hochrüsten - Geberparameter auf Gleichheit prüfen erwähnt.	zusätzliche Maßnahme: - Prüfen der Geberanbindung - Prüfen von möglichen EMV-Einflüssen		-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	X	-	X	-	-	-	4.4
LH7 Listenh S110 - Safety Integrated																																			
AP01127356	Die Parameter p9580/p9380 "SI Motion Impulslöschung Verzögerung Busausfall" werden irrtümlicher Weise in der Expertenliste für CU305 angezeigt. Sie haben für die CU305 keine Funktion und dürfen nicht verwendet werden. Eine Parametrierung von p9580/p9380 führt nicht zum erwarteten Verhalten einer AUS3-Reaktion mit verzögerter Impulslöschung. Der Antrieb trudelt bei Busausfall sofort aus.	Die Parameter p9580/p9380 "SI Motion Impulslöschung Verzögerung Busausfall" werden irrtümlicher Weise in der Expertenliste für CU305 angezeigt. Sie haben für die CU305 keine Funktion und dürfen nicht verwendet werden. Eine Parametrierung von p9580/p9380 führt nicht zum erwarteten Verhalten einer AUS3-Reaktion mit verzögerter Impulslöschung. Der Antrieb trudelt bei Busausfall sofort aus.	p9580/p9380 auf Defaultwert 0 zurückstellen.		-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	X	-	-	-	-	-	-	4.4
STARTER - Allgemein																																			
AP01039750	Begrenzung des Istwertes im Technologieregler (p2267, p2268)	Ab der Version V4.4 kann eine Begrenzung des Istwertes im Technologieregler vorgegeben werden. Die Begrenzung wird über den p2252.3 aktiviert. Die Begrenzungswerte werden in den Parametern p2267(Max) und p2268(Min) vorgegeben, und sind mit einem Defaultwert von -200% (p2268) und +200%(p2267) vorbelegt. Diese Funktionalität wird aktuell nicht durch STARTER-Masken unterstützt.	Die Aktivierung der Begrenzung (P2252.3), und die Vorgabe der Begrenzungswerte (p2267, p2268) müssen über die Expertenliste vorgenommen werden.		-	-	X	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	X	-	-	-	X	X	-	-	X	X	X	X	X	-	-	-	4.4