一般情况和功能限制，配置和操作提示

这些提示比其他文档中的说明具有更高的优先级。 请仔细阅读这些说明，因为其中包含了针对安装和软件使用的重要信息。

对SINAMICS软件V4.5（包含STARTER的SSP）的限制

ARTSPlusRQ	简要说明	实际情况	解决办法	子组件	适用于产品																																								自版本
					802D-sl	828D	CX32	CX32-2	D410	D410-2	D425	D425-2	D435	D435-2	D445	D445-1	D445-2	D455-2	D4x5-2	D4xx	DC Master	G120	G120 CU230P-2	G120 CU240 B/E-2	G120C	G120D CU240D-2	G120D CU250D-2	G130	G150	GL150	GM150	NCU710-3	NCU720-3	NCU730-3	NCU7xx	S120	S120-ACDrive	S120M	S150	SINAMICS_Doku	SL150	SM120	SM150	TM41	
SINAMICS_SW																																													
AP01192531	当在一个CU320-2-DP上的DRIVE-CLiQ星形拓扑中运行2个CUA31，并将功率单元的电源断开并重新接通时，这两个CUA31偶尔会无法再次运行。	如果2个CUA31模块在CU320-2-DP的不同的DRIVE-CLiQ接口上运行，并在该运行状态下将CUA31的功率单元的电源断开并重新接通，那么偶尔会出现报警（首先是A01481“拓扑：在实际拓扑中缺少功率单元的比较”，A01315“A01315驱动对象无法运行”）并会阻止应答由于断电而产生的报警。	将拓扑从星形布线调整为直线布线，这样就能将两个CUA31模块都连接在同一个CU端口上。		-	-	-	X	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	X	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	X	X	-	-	-	-	-	-	-	-	4.5
SINAMICS_SW - 概述																																													
AP00330263	专家列表中参数r0206、r0207和r0209的索引1至4中的功率单元占空比信息局部显示错误。 索引0中的值生效。	专家列表中参数r0206、r0207和r0209的索引1至4中的功率单元占空比信息局部显示错误。索引0中的值生效。	无	伺服/矢量	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	X	-	-	-	-	-	-	-	-	4.4 HF2
AP00921575	在BOP-2的菜单“DIAGNOS/FAULTS”中使用OK键应答故障不会清空报警列表。	在BOP-2的菜单“DIAGNOS/FAULTS”中使用OK键应答故障不会清空报警列表。	如要清空报警列表，将p2111“报警计数器”设为0。		-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	X	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	4.5
AP01069164	报警A06105“馈电：电源欠压”和A06220“馈电：VSM上的同步电压错误”中的电源电压报警值可能不合理。	报警A06105“馈电：电源欠压”和A06220“馈电：VSM上的同步电压错误”中的电源电压报警值可能不合理。	通过Startertrace或内部跟踪确定电源电压（r3661“CO：VSM输入电源电压u1 - u2”，r3662“CO：VSM输入电源电压u2 - u3”）。		-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	X	-	4.5
AP01086152	如果故障F03505“CU：模拟量输入断线”发送给了其他的驱动对象，则故障在那里会误显示为F03505“TM：模拟量输入断线”。	如果故障F03505“CU：模拟量输入断线”发送给了其他的驱动对象，则故障在那里会误显示为F03505“TM：模拟量输入断线”。	无。		-	-	-	-	-	X	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	X	-	-	-	-	-	-	-	4.5
AP01136366	在下载项目时，不会首先接收这些参数值p0640“电流极限”，p3891“短路电压阈值”以及p7571“dg/qg组件的光电管电压对称P增益”。	在下载项目时，不会首先接收这些参数值p0640“电流极限”，p3891“短路电压阈值”以及p7571“dg/qg组件的光电管电压对称P增益”。	再次执行下载或者在线修改p0640、p3891和p7571。		-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	X	-	-	4.5
AP01157121	在使用ASM和FESM运行时，无法通过专家列表对p1645“BI：励磁反馈信号源”进行重新布线。	在使用ASM和FESM运行时，无法通过专家列表对p1645“BI：励磁反馈信号源”进行重新布线。	参数可通过Starter脚本进行修改。		-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	X	-	X	-	4.5

ARTSPlusRQ	简要说明	实际情况	解决办法	子组件	适用于产品																																								自版本
					802D-sl	828D	CX32	CX32-2	D410	D410-2	D425	D425-2	D435	D435-2	D445	D445-1	D445-2	D455-2	D4x5-2	D4xx	DC Master	G120	G120 CU230P-2	G120 CU240 B/E-2	G120C	G120D CU240D-2	G120D CU250D-2	G130	G150	GL150	GM150	NCU710-3	NCU720-3	NCU730-3	NCU7xx	S120	S120-ACDrive	S120M	S150	SINAMICS_Doku	SL150	SM120	SM150	TM41	
SINAMICS_SW － 概述																																													
AP01170819	当励磁装置出现问题时，正常会输出报警F49200“励磁总信号故障”。 但故障值可能无效。	当励磁装置出现问题时，正常会输出报警F49200“励磁总信号故障”。 但故障值可能无效。	检查p1645的BICO布线是否正确。		-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	X	-	X	-	4.5
AP01178699	如果在功率单元上修改了采样时间p0112“采样时间预设置p0115”，则在连接了VSM模块时会触发报警F06200“馈电：一个或多个电源相位失效”或A06205“馈电：至少一个电源相位上出现电压扰动”。	如果在功率单元上修改了采样时间p0112“采样时间预设置p0115”，则在连接了VSM模块时会触发报警F06200“馈电：一个或多个电源相位失效”或A06205“馈电：至少一个电源相位上出现电压扰动”。	执行RAM到ROM或上电。		-	-	-	X	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	X	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	X	X	-	-	X	-	X	X	X	-	4.5
AP01219161	参数r6034“CO：循环冷却装置液体流量实际值”在STARTER Trace中的显示在系数60000左右会过大。	参数r6034“CO：循环冷却装置液体流量实际值”在STARTER Trace中的显示在系数60000左右会过大。 不涉及作为循环过程数据的Profibus上的输出。	无。		-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	X	-	-	4.5
AP01253427	S120M的电源电压故障时，除了故障F30875“功率单元DRIVE-CLiQ (CU)：电源电压故障”之外，还会有其他的DRIVE-CLiQ报警。	S120M的电源电压故障时，除了故障F30875“功率单元DRIVE-CLiQ (CU)：电源电压故障”之外，还会有其他的DRIVE-CLiQ报警。	无。		-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	X	-	-	-	-	-	-	4.5
AP01258150	用于SINAMICS S120M数字量输入端的模拟选项不起作用。	尝试在STARTER的下拉菜单中选择用于配置S120M的数字量输入端X3.2和X3.4的“模拟”，但该选项为空。 因此数字量输入端无法进行模拟。	无。		-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	X	-	-	-	-	-	-	4.5
AP01282088	快速重新接通时偶尔会导致故障报警F30002“过压”或F30003“欠压”。	快速重新接通时偶尔会导致故障报警F30002“过压”或F30003“欠压”。	请等待至放电时间届满。		-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	X	-	-	4.5
AP01283782	当驱动处于闭环控制中时，在S120M上尝试通过在X4上建立24V连接来对电机抱闸进行外部通风，会导致在正常报警F30631“制动控制：外部通风有效”之外还出现F07930“驱动：制动控制出错”，故障值30“闭合抱闸过程中出错”。	当驱动处于闭环控制中时，在S120M上尝试通过在X4上建立24V连接来对电机抱闸进行外部通风，会导致在正常报警F30631“制动控制：外部通风有效”之外还出现F07930“驱动：制动控制出错”，故障值30“闭合抱闸过程中出错”。	应答故障。		-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	X	-	-	-	-	-	-	4.5
AP01293378	如果CU310-2上的数字量输出端DO16或者D410-2未使用24V进行供电（X130.6上无24V），则不会报警。	如果尝试在数字量输出端DO16上输出1信号，而不在端子130.6上供给24V电压，则不会出现报警，输出也不会被置位。	无。		-	-	-	-	-	X	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	X	-	-	-	-	-	-	-	4.5

ARTSPlusRQ	简要说明	实际情况	解决办法	子组件	适用于产品																																								自版本
					802D-sl	828D	CX32	CX32-2	D410	D410-2	D425	D425-2	D435	D435-2	D445	D445-1	D445-2	D455-2	D4x5-2	D4xx	DC Master	G120	G120 CU230P-2	G120 CU240 B/E-2	G120C	G120D CU240D-2	G120D CU250D-2	G130	G150	GL150	GM150	NCU710-3	NCU720-3	NCU730-3	NCU7xx	S120	S120-ACDrive	S120M	S150	SINAMICS_Doku	SL150	SM120	SM150	TM41	
SINAMICS_SW - 概述																																													
AP01296829	使用CU240B-2和CU240B-2 DP时，参数p0015“驱动设备宏” = 19“3线（使能/前/后）”和p0015 = 20“3线（使能/开/反向）时的报警应答信号布线错误。 这会导致无法通过数字量输入端进行报警应答。	使用CU240B-2和CU240B-2 DP时，参数p0015“驱动设备宏” = 19“3线（使能/前/后）”和p0015 = 20“3线（使能/开/反向）时的报警应答信号布线错误。 这会导致无法通过数字量输入端进行报警应答。	报警可通过互联p2103“BI：第1次故障应答”和p0722“CO/BO：CU数字量输入端状态”位3“DI 3（端子8）”进行应答。		-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	X	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	4.5
AP01297276	在编码器调试期间p0010“TM41调试参数滤波器” = 4“编码器调试”，在模式p4400“TM41编码器模拟运行模式” = 1“SINAMICS”下使用TM41时未对以下位进行定义： r0898“CO/BO：顺序控制的控制字”位0“ON/OFF1” r0899“CO/BO：顺序控制的状态字”位6“接通禁止”	在编码器调试期间p0010“TM41调试参数滤波器” = 4“编码器调试”，在模式p4400“TM41编码器模拟运行模式” = 1“SINAMICS”下使用TM41时未对以下位进行定义： r0898“CO/BO：顺序控制的控制字”位0“ON/OFF1” r0899“CO/BO：顺序控制的状态字”位6“接通禁止”	无。	TM41	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	X	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	X	X	X	-	X	-	-	-	-	-	4.5
AP01300135	使用SM150时，起动后偶尔会出现故障F30104“LT：断路器关闭”故障值8“由于阀门禁用导致断路器关闭，模块诊断”。 此故障不可应答。	使用SM150时，起动后偶尔会出现故障F30104“LT：断路器关闭”故障值8“由于阀门禁用导致断路器关闭，模块诊断”。 此故障不可应答。	执行断电/上电。		-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	X	-	4.5
AP01304665	使用Sinamics Link起动GM150时，偶尔会出现DRIVE-CLiQ故障（例如F30801“功率单元DRIVE-CLiQ：缺少生命符号”，F30820“功率单元DRIVE-CLiQ：报文错误”或F30836“功率单元DRIVE-CLiQ：发送DRIVE-CLiQ数据出错”）。	使用Sinamics Link起动GM150时，偶尔会出现DRIVE-CLiQ故障（例如F30801“功率单元DRIVE-CLiQ：缺少生命符号”，F30820“功率单元DRIVE-CLiQ：报文错误”或F30836“功率单元DRIVE-CLiQ：发送DRIVE-CLiQ数据出错”）。	应答故障。		-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	X	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	4.5
AP01311986	r0072“CO：输出电压”始终在V有效中显示。	r0072“CO：输出电压”始终在SI单位V有效中显示，即使通过p0505“单位系统选择” = 2选择了“参考/SI单位系统”。	无。		-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	X	-	-	4.5
SINAMICS_SW - 驱动向导																																													
AP00325763	驱动向导中PM340功率模块的额定电流和额定功率信息可能会与产品样本数据有部分差别。	驱动向导中PM340功率模块的额定电流和额定功率信息可能会与产品样本数据有部分差别。	使用驱动向导进行调试时，按照MLFB选择功率模块。	伺服/矢量	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	X	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	X	X	-	-	X	-	-	-	-	-	4.4 HF2
SINAMICS_SW - 驱动集成																																													
AP01150333	SMI组件的热插拔偶尔会失败。	如果多次拔出和插入现有的SMI组件，这些组件偶尔会出现无法继续运行的状况，而且出现的故障“缺少同步应用脉冲”也无法再被应答。	关闭并重新接通控制单元。		-	-	-	X	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	X	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	X	X	-	-	-	-	-	-	-	-	4.5

ARTSPlusRQ	简要说明	实际情况	解决办法	子组件	适用于产品																																								自版本
					802D-sl	828D	CX32	CX32-2	D410	D410-2	D425	D425-2	D435	D435-2	D445	D445-1	D445-2	D455-2	D4x5-2	D4xx	DC Master	G120	G120 CU230P-2	G120 CU240 B/E-2	G120C	G120D CU240D-2	G120D CU250D-2	G130	G150	GL150	GM150	NCU710-3	NCU720-3	NCU730-3	NCU7xx	S120	S120-ACDrive	S120M	S150	SINAMICS_Doku	SL150	SM120	SM150	TM41	
SINAMICS_SW - CX32																																													
AP01079757	使用参数p8501“BI：数据传送1逐位”在CX32-2的I/O界面中进行的数字量输入端的互联	在CX32-2的I/O界面的默认状态下未出现所述的使用参数p8501“BI：数据传送1逐位”进行的数字量输入端的互联。	忽略或覆盖互联（例如通过切换到预设置“Simotion”）。		-	-	-	X	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	4.4 HF2
SINAMICS_SW - 下载																																													
AP01241841	带有装机装柜型电机模块的D4x5-2/CX32-2出现下载错误	如果将与装机装柜型电机模块的连接更改为与SMC编码器模块的连接，则可能导致下载错误。	关闭并重新接通CU，重启下载。		-	-	-	X	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	X	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	4.5
AP01243504	在矢量和矢量V/f混合运行中超出最大扩展数量时出现下载错误	矢量和矢量V/f控制的混合运行：如果不遵守控制轴和V/f轴的最大组合数量，为一个CU创建超过6个矢量DO，则在项目下载时会导致报警。	请参见功能手册的章节“12.11.1可控制驱动数量的说明”。 一般适用： 在一个CU上最多可设置6个矢量驱动或12个V/f驱动。 如果去掉一个矢量驱动，可增加2个V/f驱动。 只有在驱动向导的调试步骤“Control structure”中选择界面中“Closed-loop control”一栏下的“V/f control”时，才能创建V/f驱动。 所需要的控制方式可在选择列表(p1300)中选择。		-	-	-	X	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	X	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	X	-	-	-	-	-	-	-	-	4.5
SINAMICS_SW - DRIVE-CLiQ																																													
AP01256124	在不允许的DRIVE-CLiQ环形布线中，正常会取消输出提示信息F01375“拓扑：两个组件间实际拓扑重复连接”。 但是该信息并不只释放给相关的驱动对象，而会错误地释放给所有驱动对象。	在不允许的DRIVE-CLiQ环形布线中，正常会取消输出提示信息F01375“拓扑：两个组件间实际拓扑重复连接”。 但是该信息并不只释放给相关的驱动对象，而会错误地释放给所有驱动对象。 如果删除环形布线，则无法再应答故障。	取消DRIVE-CLiQ环形布线，接着断电/重新接通。		-	-	-	X	-	-	-	X	-	X	-	-	X	X	-	-	-	-	-	-	-	-	-	X	X	X	X	X	X	X	-	X	X	X	X	-	X	X	X	-	4.5
SINAMICS_SW - EPOS																																													
AP01160054	如果通过MDI运行方式频繁对设定位置进行增量式修改，例如通过手轮，并且目标位置位于软件限位开关之后，则监控响应时会出现报警F07481“EPOS：轴位置 < 负软键限位开关”或者F07482“EPOS：轴位置 > 正软键限位开关”。	如果通过MDI运行方式频繁对设定位置进行增量式修改，例如通过手轮，并且目标位置位于软件限位开关之后，则监控响应时会出现报警F07481“EPOS：轴位置 < 负软键限位开关”或者F07482“EPOS：轴位置 > 正软键限位开关”。	无。	伺服/矢量	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	X	-	-	-	-	-	-	-	-	X	X	-	X	-	-	-	-	-	4.5
SINAMICS_SW - 一般通讯																																													
AP01243795	在SyncMaster同步时，偶尔会出现VSM电压故障（F06501“电源PLL：相位角的旋转方向不为右”）。	在SyncMaster同步时，偶尔会出现VSM电压故障（F06501“电源PLL：相位角的旋转方向不为右”）。	断电/上电。	矢量_MV	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	X	-	-	-	4.5

ARTSPlusRQ	简要说明	实际情况	解决办法	子组件	适用于产品																																								自版本
					802D-sl	828D	CX32	CX32-2	D410	D410-2	D425	D425-2	D435	D435-2	D445	D445-1	D445-2	D455-2	D4x5-2	D4xx	DC Master	G120	G120 CU230P-2	G120 CU240 B/E-2	G120C	G120D CU240D-2	G120D CU250D-2	G130	G150	GL150	GM150	NCU710-3	NCU720-3	NCU730-3	NCU7xx	S120	S120-ACDrive	S120M	S150	SINAMICS_Doku	SL150	SM120	SM150	TM41	
SINAMICS_SW - 一般通讯																																													
AP01288116	使用PPI时CU310-2/CU320-2 PN上出现故障F30008“功率单元：循环数据生命符号故障”。	如果在伺服控制时存在不同步的PROFINET连接并且功率单元中的Drive-CLiQ生命符号公差设置为最小值（p7788“功率单元生命符号监控公差带” = 1000，p7789功率单元生命符号监控故障阈值” = 0），则在使用PPI时CU310-2/CU320-2 PN上会出现故障F30008“功率单元：循环数据生命符号故障”。	设为默认值（p7788“功率单元生命符号监控公差带” = 10，p7789功率单元生命符号监控故障阈值” = 1）。	伺服	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	X	X	-	X	-	-	-	-	-	4.5
AP01290772	PROFINET参数r8960“PN子槽控制器分配”错误地显示在了非PROFINET模块上。	PROFINET参数r8960“PN子槽控制器分配”错误地显示在了非PROFINET模块上。	无		-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	X	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	4.5
SINAMICS_SW - CAN通讯																																													
AP01068349	在G120上执行CANopen NMT指令“复位节点”后，r8611“CAN：预定义错误域”中显示故障F8701(1)“NMT状态变更”。	在驱动处于“运行”状态的G120上执行CANopen NMT指令“复位节点”后，重启后r8611“CAN：预定义错误域”中显示故障F8701(1)“NMT状态变更”。	若在驱动处于“运行”状态的G120上给出了CANopen NMT指令“复位节点”，重启后必须对故障F8701(1)“NMT状态变更”进行应答，确保其不再在r8611“CAN：预定义错误域”中显示。		-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	X	-	X	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	4.4 HF2
SINAMICS_SW - PROFIBUS通讯																																													
AP01317637	CU250D-2 DP F的GSD中缺少“附加报文700，PZD-0/3”。	CU250D-2 DP F的GSD中缺少“附加报文700，PZD-0/3”。	使用“附加报文PZD-2/4”。		-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	X	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	4.5
SINAMICS_SW - PROFIdrive通讯																																													
AP01251848	在PZD CU_ZSW1的STARTER诊断界面中，位9、10和11都取反显示。	在PZD CU_ZSW1的STARTER诊断界面中，位9“无待处理的报警”，位10“无待处理的故障”和位11“无待处理的安全报告”都未正确显示。显示逻辑被取反。	无。		-	-	-	X	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	X	X	-	-	-	-	-	-	X	X	X	X	-	-	-	X	X	X	-	X	-	X	X	X	-	4.5
SINAMICS_SW - PROFINET通讯																																													
AP01206983	使用测量系统时如果周期同步丢失，驱动仍会正常自发地继续运行。在重新插入总线电缆后，驱动反而会停止并报告故障F01915“PB/PN周期同步运行同步失败”。	使用测量系统时如果周期同步丢失，驱动仍会正常自发地继续运行。 在重新插入总线电缆后，驱动反而会停止并报告故障F01915“PB/PN周期同步运行同步失败”。	通过p2100和之后的参数将故障F01915修改为“不报告”。		-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	X	-	4.5
AP01307504	在相关设备上PROFIenergy只能使用出厂设置的参数值运行。 参数p5602[1]“Pe节能模式最短暂停时间”，p5606[1]“Pe节能模式最长暂停时间”和p5612[1]“Pe节能模式相关属性”无法修改。此外r5600“Pe节能模式ID”误显示为1，而非2“节能模式2”。	在相关设备上PROFIenergy只能使用出厂设置的参数值运行。 参数p5602[1]“Pe节能模式最短暂停时间”，p5606[1]“Pe节能模式最长暂停时间”和p5612[1]“Pe节能模式相关属性”无法修改。 此外r5600“Pe节能模式ID”误显示为1，而非2“节能模式2”。	无。		-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	X	X	X	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	4.5

ARTSPlusRQ	简要说明	实际情况	解决办法	子组件	802D-sl	828D	CX32	CX32-2	D410	D410-2	D425	D425-2	D435	D435-2	D445	D445-1	D445-2	D455-2	D4x5-2	D4xx	DC Master	G120	G120 CU230P-2	G120 CU240 B/E-2	G120C	G120D CU240D-2	G120D CU250D-2	G130	G150	GL150	GM150	NCU710-3	NCU720-3	NCU730-3	NCU7xx	S120	S120-ACDrive	S120M	S150	SINAMICS_Doku	SL150	SM120	SM150	TM41	自版本
SINAMICS_SW - PROFINET通讯																																													
AP01311491	在带有CBE20的PROFINET共享设备上，只有在其他所有模块之前优先在HW-Config中配置所有带PROFIsafe子槽的模块(DO)，才能正确传输F-控制器的数据。	在带有CBE20的PROFINET共享设备上，只有在其他所有模块之前优先在HW-Config中配置所有带PROFIsafe子槽的模块(DO)，才能正确传输F-控制器的数据。 正确示例： 1：带PROFIsafe的伺服 2： 带PROFIsafe的伺服 3： 电源 错误示例： 1：电源（或不带PROFIsafe的伺服） 2： 带PROFIsafe的伺服	遵守模块的顺序。		-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	X	X	-	-	-	-	-	-	X	-	-	X	-	-	-	-	-	4.5
AP01312464	功能“诊断通道PN”可通过HW-Config进行配置，但在固件版本V4.5中因通讯中断而无法使用。	功能“诊断通道PN”可通过HW-Config进行配置，但在固件版本V4.5中因通讯中断而无法使用。	无。		-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	X	-	-	-	-	-	X	X	X	X	-	-	-	-	X	X	-	X	-	X	X	-	-	4.5
SINAMICS_SW - 闭环控制																																													
AP00516843	在p0432/p0433中对齿轮箱进行参数设置时，其不被包含在位置计算中。	若齿轮箱在p0432/p0433中进行参数设置，则其只被包含在速度计算中，而不被包含在位置计算中。	可在p0411.0中激活位置跟踪，从而实现位置的重新计算。		X	X	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	X	-	-	-	-	-	-	-	X	X	-	-	-	-	-	X	X	X	-	X	-	-	-	-	-	4.3 SP1
AP01278534	如果将工艺控制器设置为ESM的信号源并且工艺控制器使用模拟量输入作为实际值信号(P2264)，则在ESM运行中不会识别断线(A3505)。 因此ESM不会切换到偏差设定值源(P3882)。 ESM之后使用PID控制器作为信号源。 P3889 “CO/BO：ESM状态字”位2“设定值信号丢失”保持为0。 P3889 “CO/BO：ESM状态字”位3“工艺控制器实际值(p2264)丢失”保持为0。	如果将工艺控制器设置为ESM的信号源并且工艺控制器使用模拟量输入作为实际值信号(P2264)，则在ESM运行中不会识别断线(A3505)。 因此ESM不会切换到偏差设定值源(P3882)。 ESM之后使用PID控制器作为信号源。 P3889 “CO/BO：ESM状态字”位2“设定值信号丢失”保持为0。 P3889 “CO/BO：ESM状态字”位3“工艺控制器实际值(p2264)丢失”保持为0。	为确保在所有情况下为ESM运行使用的转速设定值均正确，P3881“ESM设定值源”应设为1“固定转速设定值15（p1015）”。		-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	X	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	4.5
AP01288441	当装机装柜型模块并联并且电机带有错开30度的绕组系统（p7003“并联绕组系统” = 2）时，在空间矢量调制和边沿调制之间切换时会导致出现峰值电流。	当装机装柜型模块并联并且电机带有错开30度的绕组系统（p7003“并联绕组系统” = 2）时，在空间矢量调制和边沿调制之间切换时会导致出现峰值电流。	取消激活边沿调制（p1802“调制器模式”<= 4）。		-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	X	-	-	-	-	-	-	-	-	X	-	-	-	-	-	-	X	-	-	-	-	-	-	-	-	4.5
AP01289858	p1051“RFG正向转速极限”和p1052“RFG负向转速极限”的参数描述不完整。	参数p1051“RFG正向转速极限”和p1052“RFG负向转速极限”作为转速极限直接在斜坡函数发生器前生效。 如果通过这两个转速极限其中之一规定了一个值，该值导致了斜坡函数发生器输出的改变，则斜坡函数发生器的OFF3斜坡会生效。 该特性未在文档中说明。	无。	伺服/矢量	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	X	-	-	-	-	-	X	X	X	X	-	-	-	-	X	X	-	X	-	X	X	X	-	4.5

ARTSPlusRQ	简要说明	实际情况	解决办法	子组件	适用于产品																																								自版本
					802D-sl	828D	CX32	CX32-2	D410	D410-2	D425	D425-2	D435	D435-2	D445	D445-1	D445-2	D455-2	D4x5-2	D4xx	DC Master	G120	G120 CU230P-2	G120 CU240 B/E-2	G120C	G120D CU240D-2	G120D CU250D-2	G130	G150	GL150	GM150	NCU710-3	NCU720-3	NCU730-3	NCU7xx	S120	S120-ACDrive	S120M	S150	SINAMICS_Doku	SL150	SM120	SM150	TM41	
SINAMICS_SW – 闭环控制																																													
AP01299590	在矢量控制方式下使用带转速编码器的同步电机时，如果选择了不带编码器的旋转测量，而未提前取消编码器校准，那么在接通时仍会执行校准，即使其不会在STARTER界面中显示。这会导致旋转测量中断。	在矢量控制方式下使用带转速编码器的同步电机时，如果选择了不带编码器的旋转测量，而未提前取消编码器校准，那么在接通时仍会执行校准，即使其不会在STARTER界面中显示。这会导致旋转测量中断。	使用带转速编码器的同步电机时，在进行旋转测量前应始终执行编码器校准。	Vector	-	-	-	X	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	X	-	-	-	-	-	-	-	X	X	-	-	-	-	-	-	X	X	-	X	-	-	-	-	-	4.5
AP01308820	接通SM120时，偶尔会导致故障F30026“功率单元：直流母线电压不对称”。	接通SM120时，偶尔会导致故障F30026“功率单元：直流母线电压不对称”。	应答故障。		-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	X	-	-	4.5
AP01309651	取消并联的功率单元后导致故障F06211“馈电：总电流异常过大”。	并联设备上通过p0895“BI：激活功率单元组件”取消激活功率单元组件时，p7001“并联功率单元使能”中的使能不会自动取消。 因此在脉冲使能时会导致故障F06211“馈电：总电流异常过大”。	p7001必须与p895的BICO互联值相匹配。		-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	X	-	-	-	-	-	-	X	-	-	-	-	-	-	-	-	4.5
SINAMICS_SW – Safety Integrated																																													
AP00808654	在以下配置下使用双轴电机模块和Safety Integrated扩展功能时： - 双轴电机模块的一个驱动上的p9511 = 1 ms - 双轴电机模块的另一个驱动上的p9511 = 0 ms（接收DP周期） - 异步PROFIBUS，且PROFIBUS周期不等于1 ms 输出故障信息。	在以下配置下使用双轴电机模块和Safety Integrated扩展功能时： - 双轴电机模块的一个驱动上的p9511 = 1 ms - 双轴电机模块的另一个驱动上的p9511 = 0 ms（接收DP周期） - 异步PROFIBUS，且PROFIBUS周期不等于1 ms 输出故障信息C01711“SI Motion CU：监控通道中存在故障”，故障值1020；以及故障信息C30711“SI Motion MM：监控通道中存在故障”，故障值1020。	在p9511 = 0 ms的驱动上，将PROFIBUS周期设置为不为0 ms的值。		-	-	X	-	-	-	X	-	X	-	X	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	X	-	-	-	-	-	-	-	-	4.3 SP1
AP01065442	在V/f控制运行方式下以快速的次序取消STO和ON/OFF1后，使用已使能的安全扩展功能进行捕捉再启动时偶尔会出现提示信息C01711/C30711“SI Motion P1：某个监控通道损坏”。	如果在V/f控制模式下并且安全扩展功能使能时使用捕捉再启动功能，偶尔会出现提示信息C01711/C30711“SI Motion P1：某个监控通道损坏”。 此时与执行捕捉再启动功能时是否选择了安全功能无关。	在使用捕捉再启动或电机识别功能时，提高参数p9542/p9342“SI Motion实际值比较公差”的值。 或者： 通过“安全应答”（Internal Event Acknowledge）应答信息C01711/C30711“SI Motion P1：某个监控通道损坏”。		-	-	-	X	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	X	-	-	-	X	-	X	X	-	-	-	-	-	-	-	-	X	X	-	-	-	-	-	-	-	4.4 HF2
AP01075738	在电流控制器周期p0115[0] = 31.25 μs的单轴电机模块，以及两个驱动均为p0115[0] = 62.5 μs且p9506 > 0的双轴电机模块上，不可使用无编码器Safety扩展功能（p9506“SI motion功能说明” > 0）。	在电流控制器周期p0115[0] = 31.25 μs的单轴电机模块，以及两个驱动均为p0115[0] = 62.5 μs且p9506 > 0的双轴电机模块上，不可使用无编码器Safety扩展功能（p9506“SI motion功能说明” > 0）。此时输出故障信息F30802“功率单元：时间片溢出”。	无。	伺服	-	-	-	X	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	X	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	X	-	-	-	-	-	-	-	-	4.4 HF2

ARTSPlusRQ	简要说明	实际情况	解决办法	子组件	适用于产品																																								自版本
					802D-sl	828D	CX32	CX32-2	D410	D410-2	D425	D425-2	D435	D435-2	D445	D445-1	D445-2	D455-2	D4x5-2	D4xx	DC Master	G120	G120 CU230P-2	G120 CU240 B/E-2	G120C	G120D CU240D-2	G120D CU250D-2	G130	G150	GL150	GM150	NCU710-3	NCU720-3	NCU730-3	NCU7xx	S120	S120-ACDrive	S120M	S150	SINAMICS_Doku	SL150	SM120	SM150	TM41	
SINAMICS_SW - Safety Integrated																																													
AP01233953	在使用带有安全功能SDI的CU310-2时并通过CU的板载端子选择时，作为所设置的“STOP C”的连续反应偶尔还会触发“STOP B”和“STOP A”。	在CU310-2上使用安全功能SDI并通过CU310-2的板载端子选择。 作为停止反应，在违反安全运行方向SDI时已设置了“STOP C”。 在该配置下，作为所设置的“STOP C”的连续反应偶尔还会触发“STOP B”和“STOP A”。	提高参数P9365“SI Motion SDI延迟时间（电机模块）”和P9565“SI Motion SDI延迟时间（控制单元）”的值。		-	-	-	-	-	X	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	X	-	-	-	-	-	-	-	4.5
AP01241570	在电源断相和使用带无编码器安全功能的“自动重启”时，驱动会发出安全报警1711.3和30711.3“某个监控通道损坏”。 该现象只出现在V/f运行和电机的“自动重启”功能中。	如未出现安全报警1711.3或30711.3并逐一应答，则无法在V/f运行模式下当电源断相时同时使用“自动重启”和无编码器安全功能。	提高参数p9542“SI Motion 实际值比较公差”的值。		-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	X	X	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	4.5
AP01279705	N30620、N30621、A30666和A30693的信息类型无法重新进行参数设置。	对于以下信息，不能违背参数手册中的说明对信息类型(F = 故障, A = 报警, N = 非信息)重新进行设置： N30620 (F, A) SI MM: 安全切断力矩生效 N30621 (F, A) SI MM: 安全停止1生效 A30666 (F) SI Motion MM: F-DI在安全应答时出现稳态1信号 A30693 (F) SI MM: 安全参数设置被修改，要求热启动/重新上电	无。	伺服/矢量	-	-	-	X	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	X	-	-	-	X	-	X	X	X	X	-	-	-	-	-	-	X	X	-	X	-	-	-	-	-	4.5
AP01280202	值0未立即接收到p9587/p9387“SI Motion无编码器实际值采集的滤波时间”中。 老的值仍被保留并对r9714[0]“SI Motion诊断速度”生效。	在p9587/p9387“SI Motion无编码器实际值采集的滤波时间”中设置0 ms的效果是，影响无编码器安全功能的速度实际值的PT1滤波器被立即取消激活。 没有立即生效。 设置0 ms后，老的平滑时间仍然有效，以及低通滤波器。 在重新上电后，0才被接收到p9587中并取消激活滤波器。	将p9587/p9387“SI Motion无编码器实际值采集的滤波时间”设为0后，执行重新上电。		-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	X	-	-	-	X	-	X	X	-	-	-	-	-	-	-	-	X	X	-	-	-	-	-	-	-	4.5
AP01280536	功能“无OFF3的SS1”可在MLFB为6SL3040-0PA00-0AA1的组件CUA31（A、B、C型）和MLFB为6SL3040-0PA01-0AA0的组件CUA32（A、B型）上使能，无论是否支持该功能。	运行监控功能“无OFF3的SS1”可在MLFB为6SL3040-0PA00-0AA1的组件CUA31（A、B、C型）和MLFB为6SL3040-0PA01-0AA0的组件CUA32（A、B型）上使能，无论是否支持该功能。 报警C01682“不支持监控功能”在重新上电后才会被取消。	为运行监控功能“无OFF3的SS1”使用新型号的CUA31/CUA32。	伺服/矢量	-	-	-	X	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	X	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	X	X	X	-	-	-	-	-	-	-	4.5
AP01282349	如果在控制单元CU310-2上通过端子选择安全功能STO并最后一个操作通道1上的端子，则相电流实际值的显示会短暂出错。	如果在控制单元CU310-2上通过端子选择安全功能STO并最后一个操作通道1（二进制互联输入p9620）上的端子，则相电流实际值（r0069[0...2]）的显示会短暂出错。 该错误只涉及显示并不是实际流通的相电流，其实际为零。 出错时间不超过100 ms。	无需采取应对措施。		-	-	-	-	-	X	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	X	-	-	-	-	-	-	-	4.5
AP01283583	故障F30630“SI MM：制动控制出错”在参数手册中缺少对故障值90“出于维修目的对抱闸通风(X4)”的描述。	故障F30630“SI MM：制动控制出错”在参数手册中缺少对故障值90“出于维修目的对抱闸通风(X4)”的描述。	无。		-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	X	-	-	-	-	-	-	4.5

ARTSPlusRQ	简要说明	实际情况	解决办法	子组件	适用于产品																																								自版本
					802D-sl	828D	CX32	CX32-2	D410	D410-2	D425	D425-2	D435	D435-2	D445	D445-1	D445-2	D455-2	D4x5-2	D4xx	DC Master	G120	G120 CU230P-2	G120 CU240 B/E-2	G120C	G120D CU240D-2	G120D CU250D-2	G130	G150	GL150	GM150	NCU710-3	NCU720-3	NCU730-3	NCU7xx	S120	S120-ACDrive	S120M	S150	SINAMICS_Doku	SL150	SM120	SM150	TM41	
SINAMICS_SW - Safety Integrated																																													
AP01285737	使用自动生效的安全扩展功能进行项目下载：故障F01650“SI CU：必须进行验收测试”(2005)只能通过上电应答。	如果使用已使能的自动生效的安全扩展功能将STARTER/SCOUT项目下载到一个控制单元上，会出现故障F01650“SI CU：必须进行验收测试（故障值为2005）”，其表示更改了安全参数设置。 这本应通过取消选择STO并紧接着进行故障应答的方式来应答。 但无法取消STO和应答故障F01650“SI CU：必须进行验收测试（故障值为2005）”，使得相关驱动处于接通禁止状态。	执行POWER ON。		-	-	-	X	-	-	-	X	-	X	-	-	X	X	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	X	X	X	X	-	-	-	-	-	4.5
AP01286008	更正了p10010中被重复分配的驱动对象号后，故障F35051“TM54F：某个监控通道损坏”仍然存在，但不出现报警A01693“SI CU：安全参数设置被修改，热启动/重新上电”。	更正了p10010中被重复分配的驱动对象号后，故障F35051“TM54F：某个监控通道损坏”仍然存在，但不出现报警A01693“SI CU：安全参数设置被修改，热启动/重新上电”。	保存并执行重新上电。	伺服/矢量	-	-	-	X	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	X	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	X	X	-	X	-	-	-	-	-	4.5
AP01292542	通过故障安全数字量输入端选择安全功能SLS时，当当前和新选择的SLS速度档之间的速度差非常小或者所设置的安全制动斜坡非常陡时，在SBR延迟时间届满后，SBR功能不会生效。	通过故障安全数字量输入端选择安全功能SLS时，当当前和新选择的SLS速度档（p9531“SI Motion SLS极限值”）之间的速度差非常小或者所设置的安全制动斜坡（p9581“SI Motion制动斜坡参考值”，p9583“SI Motion制动斜坡监控时间”）非常陡时，在SBR延迟时间（p9582“SI Motion制动斜坡延迟时间”）届满后，SBR功能不会生效。 新选择的SLS速度档在SBR延迟时间（p9582“SI Motion制动斜坡延迟时间”）结束后会立即生效。	- 可能是安全制动斜坡设置得较为平缓（p9581“SI Motion制动斜坡参考值”，p9583“SI Motion制动斜坡监控时间”）- 可能是p9500“SI Motion监控时钟周期”的参数值设置得较小。		-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	X	-	X	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	X	X	-	X	-	-	-	-	-	4.5
AP01294352	下载离线创建的带有已使能的无编码器安全功能的项目，而不勾选“下载后复制参数”，会导致不可应答的故障F30802“功率单元：定时盘溢出”。	如果在STARTER/SCOUT中离线创建带有已使能的无编码器安全功能的项目，而未在“Safety Integrated”窗口中勾选“下载后复制参数”，则在结束下载后会出现故障F30802“功率单元：定时盘溢出”。 该故障不可应答。	离线模式下运行STARTER/SCOUT，在“Safety Integrated”窗口中勾选“下载后复制参数”，接着重新执行下载。	伺服/矢量	-	-	-	X	-	X	-	X	-	X	-	-	X	X	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	X	X	-	X	-	-	-	-	-	4.5
AP01294633	当出现提示信息C01711“SI Motion CU：某个监控通道损坏”且故障值大于等于1000时，将不会更新参数r9725[0]（“SI Motion诊断STOP F”）。	当出现提示信息C01711“SI Motion CU：某个监控通道损坏”且故障值大于等于1000时，所出现的STOP F的诊断显示将不会在参数r9725[0]（“SI Motion诊断STOP F”）中显示。	无。 诊断信息也包含在信息C01711和安全信息缓冲器(r9747及之后的参数)中。		-	-	-	X	-	X	-	X	-	X	-	-	X	X	-	-	-	-	-	X	-	X	X	-	-	-	-	-	-	-	X	X	X	X	X	-	-	-	-	-	4.5
AP01299425	在出厂设置p9585/9385“SI Motion无编码器实际值采集的故障公差” = 1时，表示其诊断值，r9787“SI Motion可能的无编码器故障公差”，为无效值。	在出厂设置p9585/9385“SI Motion无编码器实际值采集的故障公差” = 1时，表示其诊断值，r9787“SI Motion可能的无编码器故障公差”，为无效值。	在使用同步电机时，将p9585/9385“SI Motion无编码器实际值采集的故障公差”的值设为4，异步电机时设为0。	伺服/矢量	-	-	-	X	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	X	-	-	-	X	-	X	X	-	-	-	-	-	-	-	-	X	X	-	-	-	-	-	-	-	4.5

ARTSPlusRQ	简要说明	实际情况	解决办法	子组件	适用于产品																																								自版本
					802D-sl	828D	CX32	CX32-2	D410	D410-2	D425	D425-2	D435	D435-2	D445	D445-1	D445-2	D455-2	D4x5-2	D4xx	DC Master	G120	G120 CU230P-2	G120 CU240 B/E-2	G120C	G120D CU240D-2	G120D CU250D-2	G130	G150	GL150	GM150	NCU710-3	NCU720-3	NCU730-3	NCU7xx	S120	S120-ACDrive	S120M	S150	SINAMICS_Doku	SL150	SM120	SM150	TM41	
SINAMICS_SW - Safety Integrated																																													
AP01306720	调试工具STARTER/SCOUT离线运行时，如果在“Safety Integrated”窗口中勾选了“下载后复制参数”，那么在项目下载后偶尔会出现故障F30680(1)，即使参数p9398[1]和p9399[1]一致。	调试工具STARTER/SCOUT离线运行时，如果在“Safety Integrated”窗口中勾选了“下载后复制参数”，那么在项目下载后偶尔会出现故障F30680(1)（“SI Motion MM：安全监控校验和出错”），即使参数p9398[1]（“SI Motion SI参数的实际校验和（电机模块）”）和p9399[1]（“SI Motion SI参数的设定校验和（电机模块）”）一致。	- 激活并取消安全调试模式（STARTER/SCOUT，在Safety Integrated窗口中：点击“Change settings”，接着点击“Activate settings”）。 或者： - 从RAM复制到ROM并接着执行重新上电。		-	-	-	X	-	X	-	X	-	X	-	-	X	X	-	-	-	-	-	-	-	-	-	X	X	-	-	-	-	-	-	X	X	X	X	-	-	-	-	-	4.5
SINAMICS_SW - 设备向导																																													
AP01234565	修改预占用宏（p700“宏 用于TM的二进制互联输入端(BI)”）可能生成与文档描述不同的设置。	如果预占用宏（p700“宏 用于TM的二进制互联输入端(BI)”）由于设置而更改为其他的，则有时不会覆盖参数的所有设置。 原因是有些宏比其他的描述了更多的参数。	比较文档中预占用宏的参数设置，必要时调整专家列表。		-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	X	X	-	-	-	-	-	-	-	-	-	X	-	-	-	-	-	4.5
SINAMICS_SW - TM模块																																													
AP01114514	TM15或TM17的通讯故障	如未提前将控制单元切换到出厂设置而直接增加TM15或TM17的采样时间，会导致通讯故障。 如果通过这样的方式增加TM15或TM17的采样时间：首先使用较慢的DRIVE-CLiQ周期将项目载入驱动，然后立即使用较快的DRIVE-CLiQ周期将项目载入驱动，这会导致TM15或TM17出现通讯故障（F01800“DRIVE-CLiQ：硬件/配置错误”，F35851“TM DRIVE-CLiQ (CU)：缺少生命符号”）。 无法再使用该组件进行循环DRIVE-CLiQ运行。	通过重新上电可以恢复TM15/TM17的原始采样时间。 如要设置较快的采样时间，必须先将控制单元恢复为出厂设置，然后使用较快的周期载入项目。		-	-	X	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	X	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	X	-	-	-	-	-	-	-	-	-	4.5
AP01283921	TM41：滞后误差可能不连续	当频率在500Hz时，内部模型切换可能导致滞后误差不连续。	设置p4401“TM41编码器模拟模式”位4“激活高实际值分辨率”= 0。		-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	X	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	X	-	-	-	-	-	-	-	X	4.5
AP01284732	对于TM15，使用选件BOTH_EDGES最多只能使用14个测头。	如果在TM15上使用选件BOTH_EDGES设置了超过14个测头，则会导致故障F35851“TM DRIVE-CLiQ (CU)：缺少生命符号”，故障原因10“未设置所接收报文的生命符号位”。 如果每次只激活一个脉冲沿，则可以正常使用全部24个测头。	-	TM15	-	-	-	-	X	-	X	-	X	-	X	X	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	4.5
AOP_SW																																													
AP01300195	无法使用AOP30通过p7766“KHP口令输入”，p7767“KHP新口令”和p7768“KHP口令确认”激活和取消专有技术保护。	无法使用AOP30通过p7766“KHP口令输入”，p7767“KHP新口令”和p7768“KHP口令确认”激活和取消专有技术保护。	通过STARTER激活和取消专有技术保护。		-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	X	X	X	X	-	-	-	-	X	-	-	X	-	-	-	-	-	4.5
AOP_SW - AOP30																																													
AP01312484	无法通过AOP30使用专有技术保护的功能“例外情况列表”。	无法通过AOP30使用专有技术保护的功能“例外情况列表”。 在该表中列出了可能无法通过AOP30读或写的参数。	通过STARTER读/写参数。		-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	X	X	X	X	-	-	-	-	X	-	-	X	-	-	-	-	-	4.5
DCBLib_SINAMICS_RT - 概述																																													
AP00454790	r21002和r21003未离线更新。	r21002和r21003未离线更新（专家列表）。	可在“设置执行组”对话框中确定参数r21002和r21003。 r21002的值对应p115[0]，r21003对应r7901[15]		-	-	X	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	X	X	-	-	-	-	-	-	X	X	X	X	-	-	-	-	X	X	-	X	-	X	X	X	-	4.3 SP2

ARTSPlusRQ	简要说明	实际情况	解决办法	子组件	802D-sl	828D	CX32	CX32-2	D410	D410-2	D425	D425-2	D435	D435-2	D445	D445-1	D445-2	D455-2	D4x5-2	D4xx	DC Master	G120	G120 CU230P-2	G120 CU240 B/E-2	G120C	G120D CU240D-2	G120D CU250D-2	G130	G150	GL150	GM150	NCU710-3	NCU720-3	NCU730-3	NCU7xx	S120	S120-ACDrive	S120M	S150	SINAMICS_Doku	SL150	SM120	SM150	TM41	自版本
DCBLib_SINAMICS_RT - DCC																																													
AP01270927	如果在RQN=1（脉冲拖尾开）和CF=1（输出跟随输入）时运行模块RGJ，则在输入变量X跃变时偶尔会出现，输出信号Y在下次修改输入变量之前在极限LL和LU附近摆动。	如果在RQN=1（脉冲拖尾开）和CF=1（输出跟随输入）时运行模块RGJ，则在输入变量X跃变时偶尔会出现，输出信号Y在下次修改输入变量之前在极限LL和LU附近摆动。 因此只能使用输出信号YL用于之后的信号互联，还必须将极限LL和LU设置为驱动线路的机械允许值。 驱动的转速极限也必须这样设置，不得超出机械极限。	为了避免RGJ的输出值无限制上升，NUR只能使用受限输出YL用于之后设定值的互联。极限LL和LU必须设置为驱动线路的机械允许值。 驱动的转速极限也必须这样设置，不得超出机械极限。		-	-	-	-	-	X	-	X	-	X	-	-	X	X	-	-	-	-	-	-	-	-	-	X	X	X	X	-	-	-	-	X	X	-	X	-	X	X	X	-	4.5
Encoder_Dummy - 闭环控制																																													
AP00993605	电流控制器周期为31.25us（p0115）时，插拔DQI编码器会导致故障F07901“驱动：电机超速”。	在使用带DQI编码器的电机时，设置p0112=5/p115=31.25可能会导致故障信息F07901"驱动：电机超速"。 此故障在取消激活编码器时出现，插拔编码器，之后激活编码器。	无。		-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	X	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	X	X	-	-	-	-	-	-	-	-	4.4 HF2
LH1 Listenh S120/S150 - 概述																																													
AP00917347	参数r9712“CO: SI Motion诊断 电机侧位置实际值”和r9713“CO: SI Motion诊断 负载侧位置实际值”在LH1中对其单位进行了文字说明。 这些参数不带单位。	参数r9712“CO: SI Motion诊断 电机侧位置实际值”和r9713“CO: SI Motion诊断 负载侧位置实际值”在LH1中对其单位进行了文字说明。 这些参数不带单位。	无。		-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	X	-	-	-	-	4.5
G120 CU230P-2 参数手册 LH9 - 概述																																													
AP01064437	在进行单位换算的设置时必须遵循一定的顺序。 否则某些参数将不会被换算。	在进行单位换算的设置时必须遵循一定的顺序。 否则某些参数将不会被换算。	将%换算为其他单位时，首先设置P596，接着应将1的P595转换为需要的单位。 将相对数量（带单位）换算为%时，首先将相应单位的P595设为%，接着将P596设为1。		-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	X	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	4.5
LH11 Listenh G120 CU240B/E-2 - 概述																																													
AP01130452	功能图2510中的提示“如果在数字量输出端上，则信号r0052“CO/BO：状态字1”位3“故障有效”被取反”是错误的。 意即建议通过p0748 CU“取反数字量输出端”对数字量输出端取反，以达到断线安全。	功能图2510中的提示“如果在数字量输出端上，则信号r0052“CO/BO：状态字1”位3“故障有效”被取反”是错误的。 意即建议通过p0748 CU“取反数字量输出端”对数字量输出端取反，以达到断线安全。	通过p0748对数字量输出端进行取反。		-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	X	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	4.5
LH11 Listenh G120 CU240B/E-2 - Safety Integrated																																													
AP01283996	在F01611/F30611“SI P1：某个监控通道损坏”中缺少故障值1000“控制定时器届满”对应的解决办法。	在F01611/F30611“SI P1：某个监控通道损坏”中缺少故障值1000“控制定时器届满”对应的解决办法。	故障值1000的解决办法：检查F-DI切换的公差时间，需要时增大参数值(p9650/p9850)。		-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	X	-	X	X	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	4.5

ARTSPlusRQ	简要说明	实际情况	解决办法	子组件	适用于产品																																								自版本
					802D-sl	828D	CX32	CX32-2	D410	D410-2	D425	D425-2	D435	D435-2	D445	D445-1	D445-2	D455-2	D4x5-2	D4xx	DC Master	G120	G120 CU230P-2	G120 CU240 B/E-2	G120C	G120D CU240D-2	G120D CU250D-2	G130	G150	GL150	GM150	NCU710-3	NCU720-3	NCU730-3	NCU7xx	S120	S120-ACDrive	S120M	S150	SINAMICS_Doku	SL150	SM120	SM150	TM41	
LH14 Listenh G120D - 概述																																													
AP01229100	在参数手册“SINAMICS G120D”的CU250D-2的参数p0970“复位驱动参数”的描述中下面一句不适用：“当设置p0970 = 0和p0010 = 0时，参数复位结束。”	在参数手册“SINAMICS G120D”的CU250D-2的参数p0970“复位驱动参数”的描述中下面一句不适用：“当设置p0970 = 0和p0010 = 0时，参数复位结束。”	正确的描述如下：“当设置p0970 = 0和p0010 = 1时，参数复位结束。”		-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	X	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	4.5
GH6 AC Drive S120 - 概述																																													
AP01299711	表格6-10和6-32中F-DO 0的解释错误：X130数字量输入端/故障安全数字量输出端，SINAMICS S120 AC驱动设备手册，版本01/2012	表格6-10和6-32中F-DO 0的解释错误：X130数字量输入端/故障安全数字量输出端，SINAMICS S120 AC驱动设备手册，版本01/2012： 正确的为“过载断电后自动重启”，错误的为“过载断电后不自动重启”	无。		-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	X	-	-	-	-	-	-	-	4.5
PNIO_MC - PROFINET通讯																																													
AP01316001	如果设置报文“附加数据，Safety Info Channel，PZD-0/3”，则会产生报警A08511“PROFINET：接收配置数据无效”，报警值2“一个驱动对象的输入或输出上PZD数据字过多。最多为12个字。” 此时BF-LED闪烁并且不能进行循环数据交换。	如果设置报文“附加数据，Safety Info Channel，PZD-0/3”，则会产生报警A08511“PROFINET：接收配置数据无效”，报警值2“一个驱动对象的输入或输出上PZD数据字过多。最多为12个字。” 此时BF-LED闪烁并且不能进行循环数据交换。	使用“附加报文PZD-2/4”。	DEV_CUxxx	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	X	-	X	X	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	4.5