

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

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

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

## SINAMICS G120 software V4.5 incl. SSP por STARTER

ARTSPiusRQ	Descripción breve	Circunstancia	Posible solución	DO afectado	nuevo desde
<b>SINAMICS_SW - Generalidades</b>					
AP00921575	Al confirmar fallos con la tecla Aceptar del menú "DIAGNOS/FALLOS" del BOP-2 no se borra la lista de alarmas.	Al confirmar fallos con la tecla Aceptar del menú "DIAGNOS/FALLOS" del BOP-2 no se borra la lista de alarmas.	Para borrar la lista de alarmas, ajustar p2111 "Contador de alarmas" a 0.		4.5
AP01296829	En CU240B-2 y CU240B-2 DP, la confirmación de alarma está cableada incorrectamente para p0015 "Macro Unidad de accionamiento" = 19 "3 hilos (habilit/adelante/atrás)" y p0015 = 20 "3 hilos (habilit/ON/invers)". En consecuencia, no es posible confirmar una alarma a través de entradas digitales.	En CU240B-2 y CU240B-2 DP, la confirmación de alarma está cableada incorrectamente para p0015 "Macro Unidad de accionamiento" = 19 "3 hilos (habilit/adelante/atrás)" y p0015 = 20 "3 hilos (habilit/ON/invers)". En consecuencia, no es posible confirmar una alarma a través de entradas digitales.	Las alarmas pueden confirmarse por interconexión de p2103 "Bl: 1. Confirmar fallos" con p0722 "CO/BO: CU Entradas digitales Estado" bit 3 "DI 3 (borne 8)".		4.5
<b>SINAMICS_SW - PosS</b>					
AP01160054	Si la posición de consigna se modifica a menudo a través de MDI de forma incremental, por ejemplo mediante un volante, y las posiciones de destino se encuentran detrás del final de carrera de software, puede que responda la vigilancia F07481 "PosS: Posición de eje < Final de carrera software Menos" o F07482 "PosS: Posición de eje > Final de carrera software Más".	Si la posición de consigna se modifica a menudo a través de MDI de forma incremental, por ejemplo mediante un volante, y las posiciones de destino se encuentran detrás del final de carrera de software, puede que responda la vigilancia F07481 "PosS: Posición de eje < Final de carrera software Menos" o F07482 "PosS: Posición de eje > Final de carrera software Más".	Ninguno	Servo/Vector	4.5
<b>SINAMICS_SW - Comunicación general</b>					
AP01290772	El parámetro PROFINET r8960 "PN Asignación del controlador de subslot" se muestra erróneamente como módulo no PROFINET.	El parámetro PROFINET r8960 "PN Asignación del controlador de subslot" se muestra erróneamente como módulo no PROFINET.	ninguna		4.5
<b>SINAMICS_SW - Comunicación CAN</b>					
AP01068349	Indicación del fallo F8701 (1) "NMT Cambio de estado" en r8611 "CAN: Pre-defined Error Field" tras el comando CANopen NMT "Reset Node" en G120.	Tras el comando CANopen NMT "Reset Node" en G120, en el que el accionamiento está en el estado "Servicio", se muestra tras el reanque el fallo F8701 (1) "NMT Cambio de estado" en r8611 "CAN: Pre-defined Error Field".	Tras el comando CANopen NMT "Reset Node" en G120, en el que el accionamiento está en el estado "Servicio", se debe confirmar después del reanque el fallo F8701 (1) "NMT Cambio de estado" para que deje de mostrarse en r8611 "CAN: Pre-defined Error Field".		4.4 HF2
<b>SINAMICS_SW - Comunicación PROFIBUS</b>					
AP01317637	"Telegrama adicional 700, PZD-0/3" falta en GSD con CU250D-2 DP F.	"Telegrama adicional 700, PZD-0/3" falta en GSD con CU250D-2 DP F.	Utilizar "Telegrama adicional PZD-2/4".		4.5
<b>SINAMICS_SW - Comunicación PROFINET</b>					
AP01307504	En los equipos afectados, PROFInergy solo puede utilizarse con los valores de parámetro en ajuste de fábrica. Los parámetros p5602[1] "Modo de ahorro de energía Pe Tiempo de pausa mínimo", p5606[1] "Modo de ahorro de energía Pe Tiempo de permanencia máximo" y p5612[1] "Ahorro de energía Pe Propiedades según modo" no pueden modificarse. Asimismo, r5600 "Modo de ahorro de energía Pe ID" indica erróneamente el valor 1 en lugar de 2 "Modo de ahorro de energía 2".	En los equipos afectados, PROFInergy solo puede utilizarse con los valores de parámetro en ajuste de fábrica. Los parámetros p5602[1] "Modo de ahorro de energía Pe Tiempo de pausa mínimo", p5606[1] "Modo de ahorro de energía Pe Tiempo de permanencia máximo" y p5612[1] "Ahorro de energía Pe Propiedades según modo" no pueden modificarse. Asimismo, r5600 "Modo de ahorro de energía Pe ID" indica erróneamente el valor 1 en lugar de 2 "Modo de ahorro de energía 2".	Ninguno		4.5

ARTSPPlusRQ	Descripción breve	Circunstancia	Posible solución	DO afectado	nuevo desde
<b>SINAMICS_SW - Comunicación PROFINET</b>					
AP01312464	La función "Canales de diagnóstico PN" puede configurarse con HW Config, pero no se usa con la versión de firmware V4.5 debido a interrupciones de la comunicación.	La función "Canales de diagnóstico PN" puede configurarse con HW Config, pero no se usa con la versión de firmware V4.5 debido a interrupciones de la comunicación.	Ninguno		4.5
<b>SINAMICS_SW - Regulación</b>					
AP01278534	Si el regulador tecnológico está parametrizado como fuente de señales para ESM y utiliza una entrada analógica como señal de valor real (P2264), no se detectará rotura de hilo (A3505) durante el modo ESM. Con ello, ESM no conmuta a la fuente de consignas alternativa (P3882).  ESM sigue utilizando el regulador PID como fuente de señales.  P3889 ?CO/BO: ESM palabra de estado? bit 2 ?Señal de consigna perdida? permanece en 0. P3889 ?CO/BO: ESM palabra de estado? bit 3? Valor real regulador tecnológico (p2264) perdido? permanece en 0.	Si el regulador tecnológico está parametrizado como fuente de señales para ESM y utiliza una entrada analógica como señal de valor real (P2264), no se detectará rotura de hilo (A3505) durante el modo ESM. Con ello, ESM no conmuta a la fuente de consignas alternativa (P3882).  ESM sigue utilizando el regulador PID como fuente de señales.  P3889 ?CO/BO: ESM palabra de estado? bit 2 ?Señal de consigna perdida? permanece en 0. P3889 ?CO/BO: ESM palabra de estado? bit 3? Valor real regulador tecnológico (p2264) perdido? permanece en 0.	Para asegurar que se utilice la consigna de velocidad correcta en el modo ESM en cualquier circunstancia, debe ajustarse P3881 "ESM Fuente de consignas" a 1: "Consigna fija de velocidad 15 (p1015)".		4.5
AP01289858	Descripción de los parámetros p1051 "Límite de velocidad GdR Sentido de giro positivo" y p1052 "Límite de velocidad GdR Sentido de giro negativo".	Los parámetros p1051 "Límite de velocidad GdR Sentido de giro positivo" y p1052 "Límite de velocidad GdR Sentido de giro negativo" actúan como límites de velocidad justo antes del generador de rampa. Si a través de uno de estos límites de velocidad se especifica un valor que provoca un cambio en la salida del generador de rampa, en dicho generador de rampa actúa la rampa DES3. Este comportamiento no está documentado.	Ninguno	Servo/Vector	4.5
<b>SINAMICS_SW - Safety Integrated</b>					
AP01065442	En el modo de operación Control por U/f, esporádicamente aparecen los avisos C01711/C30711 "SI Motion P1: Defecto en canal de vigilancia" con el reanque al vuelo estando habilitadas las Safety Extended Functions y en caso de sucesión rápida de la cancelación de STO y CON/DES1.	Si se utiliza la función de reanque al vuelo con las Safety Extended Functions habilitadas en el control por U/f, pueden producirse esporádicamente los avisos C01711/C30711 "SI Motion P1: Defecto en canal de vigilancia". Resulta irrelevante si durante la ejecución de la función de reanque al vuelo hay alguna función de seguridad seleccionada.	Al utilizar la función de reanque al vuelo o la ID del motor, aumentar el valor de los parámetros p9542/p9342 "SI Motion Comparación valor real Tolerancia". Alternativamente: Confirmar los avisos C01711/C30711 "SI Motion P1: Defecto en canal de vigilancia" con la "confirmación segura" (Internal Event Acknowledge).		4.4 HF2
AP01241570	En caso de pérdida de fase de la alimentación y con las funciones ?Automatic Restart? y Safety Sensorless, el accionamiento señala las alarmas Safety 1711.3 y 30711.3 "Defecto en canal de vigilancia". Este comportamiento solo se produce en modo U/f y con la función ?Automatic Restart? del motor.	En caso de pérdida de fase de la alimentación, las funciones ?Automatic Restart? y Safety Sensorless no pueden utilizarse conjuntamente en modo U/f sin que se emitan las alarmas Safety 1711.3 o 30711.3, que deben confirmarse por separado.	Aumentar p9542 ?SI Motion Comparación valor real Tolerancia?.		4.5
AP01279705	No es posible reparametrizar el tipo de aviso en N30620, N30621, A30666 y A30693.	En los siguientes avisos no es posible reparametrizar el tipo de aviso (F = fallo, A = alarma, N = ningún aviso) a un tipo distinto del indicado en el manual de listas:  N30620 (F, A) SI MM: Par desconectado con seguridad activo N30621 (F, A) SI MM: Safe Stop 1 activa A30666 (F) SI Motion MM: Señal 1 estática en la F-DI para confirmación segura A30693 (F) SI MM: Parametrización Safety modificada Necesario arranque en caliente/POWER ON	Ninguno	Servo/Vector	4.5
AP01280202	El valor 0 no se adopta inmediatamente en p9587/p9387 "SI Motion Captación de valor real sin encóder Tiempo de filtro". El valor antiguo se conserva y tiene efecto sobre r9714[0] "SI Motion Diagnóstico Velocidad".	La parametrización de 0 ms en p9587 "SI Motion Captación de valor real sin encóder Tiempo de filtro" debe provocar que el filtro PT1, que actúa sobre la velocidad real de Safety Sensorless, se desactive de forma inmediata y efectiva. El efecto inmediato no funciona. Tras la parametrización a 0 ms, sigue teniendo efecto el tiempo de filtro antiguo y, con ello, el paso bajo. Solo tras Power on se adopta el 0 en p9587 y se desactiva el filtro.	Una vez ajustado p9587/p9387 "SI Motion Captación de valor real sin encóder Tiempo de filtro" al valor 0, realizar un Power off/on.		4.5

ARTSPlusRQ	Descripción breve	Circunstancia	Posible solución	DO afectado	nuevo desde
<b>SINAMICS_SW - Safety Integrated</b>					
AP01292542	Al seleccionar la función Safety SLS a través de entradas digitales de seguridad, la función SBR no se activa una vez transcurrido el tiempo de retardo SBR en caso de diferencia de velocidad muy pequeña entre el nivel SLS actual y el nuevo, o bien en caso de rampa de frenado segura parametrizada con mucha pendiente.	Al seleccionar la función Safety SLS a través de entradas digitales de seguridad, la función SBR no se activa una vez transcurrido el tiempo de retardo SBR (p9582 "SI Motion Rampa de frenado Tiempo de retardo") en caso de diferencia de velocidad muy pequeña entre el nivel SLS actual y el nuevo (p9531 "SI Motion SLS Límites"), o bien en caso de rampa de frenado segura parametrizada con mucha pendiente (p9581 "SI Motion Rampa de frenado Valor de referencia", p9583 "SI Motion Rampa de frenado Tiempo de vigilancia"). El nivel SLS nuevo se activa nada más finalizar el tiempo de retardo SBR (p9582 "SI Motion Rampa de frenado Tiempo de retardo").	- En caso necesario, ajustar una rampa de frenado segura más suave (p9581 "SI Motion Rampa de frenado Valor de referencia", p9583 "SI Motion Rampa de frenado Tiempo de vigilancia") - En caso necesario, ajustar p9500 "SI Motion Ciclo de vigilancia" a un valor menor.		4.5
AP01294633	Al aparecer el aviso C01711 "SI Motion CU: Defecto en canal de vigilancia" con un valor de fallo mayor o igual que 1000, el parámetro r9725[0] ("SI Motion Diagnóstico PARADA F") no se actualiza.	Al aparecer el aviso C01711 "SI Motion CU: Defecto en canal de vigilancia" con un valor de fallo mayor o igual que 1000, el diagnóstico de la PARADA F que se ha producido no se muestra en el parámetro r9725[0] ("SI Motion Diagnóstico PARADA F").	Ninguno. La información de diagnóstico también se incluye en el aviso C01711 y en la memoria de avisos Safety (r9747 y siguientes).		4.5
AP01299425	Con el ajuste de fábrica de p9585/9385 "SI Motion Tolerancia a fallos Captación de valor real sin encóder" = -1, su valor de diagnóstico, r9787 "SI Motion Posible tolerancia a fallos sin encóder" indica un valor no válido.	Con el ajuste de fábrica de p9585/9385 "SI Motion Tolerancia a fallos Captación de valor real sin encóder" = -1, su valor de diagnóstico, r9787 "SI Motion Posible tolerancia a fallos sin encóder" indica un valor no válido.	En motores síncronos, ajustar p9585/9385 "SI Motion Tolerancia a fallos Captación de valor real sin encóder" al valor 4, y en motores asíncronos, al valor 0.	Servo/Vector	4.5
<b>LH9 Listenh G120 CU230P-2 - Generalidades</b>					
AP01064437	Al parametrizar la conmutación de unidades debe respetarse un orden determinado. De lo contrario, algunos parámetros no se convierten.	Al parametrizar la conmutación de unidades debe respetarse un orden determinado. De lo contrario, algunos parámetros no se convierten.	Para convertir de % a otra unidad, en primer lugar debe ajustarse P596 y, a continuación, debe convertirse P595 de 1 a la unidad deseada.  Para convertir de una magnitud relativa (con unidad) a %, en primer lugar debe convertirse P595 de la unidad a % y, a continuación, debe ajustarse P596 a 1.		4.5
<b>LH11 Listenh G120 CU240B/E-2 - Generalidades</b>					
AP01130452	La indicación del esquema de funciones 2510 de que la señal r0052 "CO/BO: Palabra de estado 1" bit 3 "Fallo activo" se invierte si se aplica a una salida digital es errónea. Lo que se quiere comunicar es la recomendación de invertir la salida digital mediante p0748 CU "Invertir salidas digitales" para alcanzar la seguridad contra rotura de hilo.	La indicación del esquema de funciones 2510 de que la señal r0052 "CO/BO: Palabra de estado 1" bit 3 "Fallo activo" se invierte si se aplica a una salida digital es errónea. Lo que se quiere comunicar es la recomendación de invertir la salida digital mediante p0748 CU "Invertir salidas digitales" para alcanzar la seguridad contra rotura de hilo.	Invertir la salida digital mediante p0748.		4.5
<b>LH11 Listenh G120 CU240B/E-2 - Safety Integrated</b>					
AP01283996	En F01611/F30611 "SI P1: Defecto en canal de vigilancia", en el valor de fallo 1000 "Finalizó el temporizador ctrl." falta un posible remedio.	En F01611/F30611 "SI P1: Defecto en canal de vigilancia", en el valor de fallo 1000 "Finalizó el temporizador ctrl." falta un posible remedio.	Remedio para el valor de fallo 1000: Comprobar el tiempo de tolerancia de la conmutación F-DI y, si es necesario, aumentar el valor (p9650/p9850).		4.5
<b>LH14 Listenh G120D - Generalidades</b>					
AP01229100	En el manual de listas "SINAMICS G120D", la siguiente frase de la descripción de p0970 "Accto Resetear todos los parámetros" no es válida para CU250D-2: "El reseteo de los parámetros finaliza cuando p0970 = 0 y p0010 = 0".	En el manual de listas "SINAMICS G120D", la siguiente frase de la descripción de p0970 "Accto Resetear todos los parámetros" no es válida para CU250D-2: "El reseteo de los parámetros finaliza cuando p0970 = 0 y p0010 = 0".	La frase correcta es la siguiente: "El reseteo de los parámetros finaliza cuando p0970 = 0 y p0010 = 1".		4.5

ARTSPlusRQ	Descripción breve	Circunstancia	Posible solución	DO afectado	nuevo desde
PNIO_MC - Comunicación PROFINET					
AP01316001	Si se configura el telegrama "Datos adicionales, Safety Info Channel, PZD-0/3", se emite la alarma A08511 "PROFINET: Datos de configuración de recepción no válidos" con valor de alarma 2 "Demasiadas palabras de datos PZD para Output o Input relativas a un objeto de accionamiento. Es posible un máximo de 12 palabras". Además parpadea el LED BF y no es posible el intercambio cíclico de datos.	Si se configura el telegrama "Datos adicionales, Safety Info Channel, PZD-0/3", se emite la alarma A08511 "PROFINET: Datos de configuración de recepción no válidos" con valor de alarma 2 "Demasiadas palabras de datos PZD para Output o Input relativas a un objeto de accionamiento. Es posible un máximo de 12 palabras". Además parpadea el LED BF y no es posible el intercambio cíclico de datos.	Utilizar "Telegrama adicional PZD-2/4".	DEV_CUxxx	4.5