

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

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

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

SINAMICS G120 software V4.5 incl. SSP pour STARTER

| ARTSPPlusRQ | Description succincte | Domaine | Remède | DO concerné | nouveau depuis |
|--|---|---|--|--------------|----------------|
| SINAMICS_SW - Généralités | | | | | |
| AP00921575 | L'acquiescement de défauts avec la touche OK dans le menu "DIAGNOS/FAULTS" du BOP-2 n'entraîne pas la suppression de la liste des alarmes. | L'acquiescement de défauts avec la touche OK dans le menu "DIAGNOS/FAULTS" du BOP-2 n'entraîne pas la suppression de la liste des alarmes. | Pour supprimer la liste des alarmes, régler p2111 "Alarmes Compteur" sur 0. | | 4.5 |
| AP01296829 | Pour CU240B-2 et CU240B-2 DP, le câblage de l'acquiescement des alarmes est incorrect pour p0015 "Macro groupe d'entraînement" = 19 "3 fils (Débl/Av/Ar)" et p0015 = 20 "3 fils (Débl/Mar/Inv)". Il en résulte qu'un acquiescement des alarmes est impossible via les entrées TOR. | Pour CU240B-2 et CU240B-2 DP, le câblage de l'acquiescement des alarmes est incorrect pour p0015 "Macro groupe d'entraînement" = 19 "3 fils (Débl/Av/Ar)" et p0015 = 20 "3 fils (Débl/Mar/Inv)". Il en résulte qu'un acquiescement des alarmes est impossible via les entrées TOR. | Les alarmes peuvent être acquiescées en connectant p2103 "BI: 1. acquiescement des défauts" à p0722 "CO/BO: CU Entrées TOR Etat" bit 3 "DI 3 (bo. 8)". | | 4.5 |
| SINAMICS_SW - PoS | | | | | |
| AP01160054 | Si la position de consigne est souvent modifiée par incréments via MDI, par ex. via une manivelle, et que les positions de destination se trouvent derrière le fin de course logiciel, il est possible que la surveillance F07481 "PoS: Position de l'axe < Fin de course logiciel moins" ou F07482 "PoS: Position de l'axe > Fin de course logiciel plus" entre en action. | Si la position de consigne est souvent modifiée par incréments via MDI, par ex. via une manivelle, et que les positions de destination se trouvent derrière le fin de course logiciel, il est possible que la surveillance F07481 "PoS: Position de l'axe < Fin de course logiciel moins" ou F07482 "PoS: Position de l'axe > Fin de course logiciel plus" entre en action. | Néant. | Servo/Vector | 4.5 |
| SINAMICS_SW - Communication Généralités | | | | | |
| AP01290772 | Le paramètre PROFINET r8960 "PN Affectation de sous-emplacement" est affiché à tort sur des modules non PROFINET. | Le paramètre PROFINET r8960 "PN Affectation de sous-emplacement" est affiché à tort sur des modules non PROFINET. | néant | | 4.5 |
| SINAMICS_SW - Communication CAN | | | | | |
| AP01068349 | Affichage du défaut F8701(1) "Changement d'état NMT" dans le r8611 "CAN: Pre-defined Error Field" après la commande NMT CANopen "Reset Node" sur G120. | Après la commande NMT CANopen "Reset Node" sur G120, pour laquelle l'entraînement se trouve à l'état "Fonctionnement", le défaut F8701(1) "Changement d'état NMT" s'affiche dans le r8611 "CAN: Pre-defined Error Field" après redémarrage. | Si la commande NMT CANopen "Reset Node", pour laquelle l'entraînement se trouve à l'état "Fonctionnement", est transmise sur G120, le défaut F8701(1) "Changement d'état NMT" doit être acquiescés après le redémarrage afin qu'il ne s'affiche plus dans le r8611 "CAN: Pre-defined Error Field". | | 4.4 HF2 |
| SINAMICS_SW - Communication PROFIBUS | | | | | |
| AP01317637 | "Télégramme additionnel 700, PZD-0/3" absent du fichier GSD sur la CU250D-2 DP F. | "Télégramme additionnel 700, PZD-0/3" absent du fichier GSD sur la CU250D-2 DP F. | Utiliser "Télégramme additionnel PZD-2/4". | | 4.5 |
| SINAMICS_SW - Communication PROFINET | | | | | |
| AP01307504 | Pour les appareils concernés, PROFInergy ne peut être exploité qu'avec les valeurs de paramètres du réglage d'usine. Les paramètres p5602[1] "PE Mode économie d'énergie Temps de pause minimal", p5606[1] "PE Durée maximale du mode économie d'énergie" et p5612[1] "PE Débloquer/Bloquer propriétés d'économie d'énergie" ne peuvent pas être modifiés. En outre, r5600 "Mode PE ID" affiche la valeur 1 à tort au lieu de la valeur 2 "Mode éco énergie 2". | Pour les appareils concernés, PROFInergy ne peut être exploité qu'avec les valeurs de paramètres du réglage d'usine. Les paramètres p5602[1] "PE Mode économie d'énergie Temps de pause minimal", p5606[1] "PE Durée maximale du mode économie d'énergie" et p5612[1] "PE Débloquer/Bloquer propriétés d'économie d'énergie" ne peuvent pas être modifiés. En outre, r5600 "Mode PE ID" affiche la valeur 1 à tort au lieu de la valeur 2 "Mode éco énergie 2". | Néant. | | 4.5 |

| ARTSPPlusRQ | Description succincte | Domaine | Remède | DO concerné | nouveau depuis |
|--------------------------------------|---|---|--|--------------|----------------|
| SINAMICS_SW - Communication PROFINET | | | | | |
| AP01312464 | La fonction "Canaux de diagnostic PN" peut être configurée avec HW-Config mais ne peut pas être utilisée avec le firmware de version V4.5 en raison d'interruptions de la communication. | La fonction "Canaux de diagnostic PN" peut être configurée avec HW-Config mais ne peut pas être utilisée avec le firmware de version V4.5 en raison d'interruptions de la communication. | Néant. | | 4.5 |
| SINAMICS_SW - Régulation | | | | | |
| AP01278534 | Si le régulateur technologique est paramétré en tant que source de signal pour la fonction ESM et que celui-ci utilise une entrée analogique en tant que signal de mesure (p2264), une rupture de fil (A3505) ne sera pas détectée en mode ESM. Il en résulte que la fonction ESM n'est pas commutée sur la source de signal alternative (p3882). La fonction ESM continue à utiliser le régulateur PID en tant que source de signal. p3889 "CO/BO: ESM Mot d'état" bit 2 "Signal de consigne perdu" reste à 0. p3889 "CO/BO: ESM Mot d'état" bit 3 "Mesure du régulateur technologique (p2264) perdue" reste à 0. | Si le régulateur technologique est paramétré en tant que source de signal pour la fonction ESM et que celui-ci utilise une entrée analogique en tant que signal de mesure (p2264), une rupture de fil (A3505) ne sera pas détectée en mode ESM. Il en résulte que la fonction ESM n'est pas commutée sur la source de signal alternative (p3882). La fonction ESM continue à utiliser le régulateur PID en tant que source de signal. p3889 "CO/BO: ESM Mot d'état" bit 2 "Signal de consigne perdu" reste à 0. p3889 "CO/BO: ESM Mot d'état" bit 3 "Mesure du régulateur technologique (p2264) perdue" reste à 0. | Pour s'assurer que la bonne consigne de vitesse est utilisée dans tous les cas pour le mode ESM, le paramètre p3881 "ESM Source de consigne" doit être réglé sur 1 "Consigne fixe de vitesse 15 (p1015)". | | 4.5 |
| AP01289858 | La description des paramètres p1051 "Limite de vitesse GR sens de rotation positif" et p1052 "Limite de vitesse GR sens de rotation négatif" est incomplète. | Les paramètres p1051 "Limite de vitesse GR sens de rotation positif" et p1052 "Limite de vitesse GR sens de rotation négatif" opèrent en tant que limites de vitesse immédiatement avant le générateur de rampe. Si une valeur entraînant une modification de la sortie du générateur de rampe est spécifiée par l'une de ces deux limites de vitesse, la rampe d'ARRET3 prend effet pour le générateur de rampe. Ce comportement n'est pas documenté. | Néant. | Servo/Vector | 4.5 |
| SINAMICS_SW - Safety Integrated | | | | | |
| AP01065442 | En mode de fonctionnement commande U/f, les signalisations C01711/C30711 "SI Motion P1: Défaut dans un canal de surveillance" surviennent sporadiquement lors de la reprise au vol avec les Safety Extended Functions débloquées après une succession rapide de la désélection STO et de MARCHE/ARRET1. | Si la fonction Reprise au vol est utilisée en commande U/f lorsque les Safety Extended Functions sont débloquées, les signalisations C01711/C30711 "SI Motion P1: Défaut dans un canal de surveillance" peuvent survenir sporadiquement. Dans ce contexte, le fait qu'une fonction de sécurité soit sélectionnée pendant l'exécution de la fonction Reprise au vol est sans importance. | Lors de l'utilisation de la fonction Reprise au vol ou Identification de moteur, augmenter la valeur des paramètres p9542/p9342 "SI Motion Tolérance comparaison des mesures". En alternative : acquitter les signalisations C01711/C30711 "SI Motion P1: Défaut dans un canal de surveillance" par un "acquiescement sûr" (Internal Event Acknowledge). | | 4.4 HF2 |
| AP01241570 | En cas de coupure de phase sur l'alimentation et en présence des fonctions "Redémarrage automatique" avec Safety Integrated sans capteur, l'entraînement signale les alarmes Safety Integrated 1711.3 et 30711.3 "Défaut dans un canal de surveillance". Ce comportement n'apparaît qu'en mode U/f et avec la fonction "Redémarrage automatique" du moteur. | Les fonctions "Redémarrage automatique" et Safety Integrated sans capteur ne peuvent pas être exploitées ensemble en cas de coupure de phase sur l'alimentation en mode U/f sans que les alarmes Safety Integrated 1711.3 ou 30711.3 ne soient générées et qu'il soit nécessaire de les acquiescer séparément. | Augmenter p9542 "SI Motion Tolérance comparaison des mesures". | | 4.5 |
| AP01279705 | Le paramétrage du type de signalisation ne peut pas être modifié pour N30620, N30621, A30666 et A30693. | Contrairement à ce qui est indiqué dans le manuel de listes, le paramétrage du type de signalisation (F = défaut, A = alarme, N = pas de signalisation) ne peut pas être modifié pour les signalisations suivantes : N30620 (F, A) SI MM: Suppression sûre du couple activée N30621 (F, A) SI MM: Stop sûr 1 actif A30666 (F) SI Motion MM: Signal à 1 statique sur F-DI pour l'acquiescement sûr A30693 (F) SI MM: Paramétrage Safety Integrated modifié Démarrage à chaud/POWER ON requis | Néant. | Servo/Vector | 4.5 |

| ARTSPlusRQ | Description succincte | Domaine | Remède | DO concerné | nouveau depuis |
|--|---|---|--|--------------|----------------|
| SINAMICS_SW - Safety Integrated | | | | | |
| AP01280202 | La valeur 0 n'est pas immédiatement prise en compte dans p9587/p9387 "SI Motion Acquisition de mesure sans capteur Temps de filtre". L'ancienne valeur est conservée et s'applique à r9714[0] "SI Motion Diagnostic Vitesse". | Le paramétrage de 0 ms dans p9587 "SI Motion Acquisition de mesure sans capteur Temps de filtre" doit avoir pour effet que le filtre PT1, qui s'applique à la mesure de vitesse de Safety Integrated sans capteur, est désactivé avec effet immédiat. L'effet immédiat de fonctionne pas. Après le paramétrage de 0 ms, l'ancien temps de lissage et ainsi le passe-bas sont encore en vigueur. Ce n'est qu'après un Power On que le 0 est appliqué dans p9587 et que le filtre est désactivé. | Après la mise à 0 de p9587/p9387 "SI Motion Acquisition de mesure sans capteur Temps de filtre" exécuter un Power off/on. | | 4.5 |
| AP01292542 | Lorsque la fonction Safety Integrated SLS est sélectionnée par des entrées TOR de sécurité, la fonction SBR ne devient pas active après l'écoulement de la temporisation SBR en présence d'une très faible différence de vitesse entre le niveau SLS actuel et le niveau SLS qui vient d'être sélectionné ou en présence d'une rampe de freinage sûre paramétrée avec une très forte pente. | Lorsque la fonction Safety Integrated SLS est sélectionnée par des entrées TOR de sécurité, la fonction SBR ne devient pas active après l'écoulement de la temporisation SBR (p9582 "SI Motion Rampe de freinage Temporisation) en présence d'une très faible différence de vitesse entre le niveau SLS actuel et le niveau SLS qui vient d'être sélectionné (p9531 "SI Motion SLS Valeurs limites") ou en présence d'une rampe de freinage sûre paramétrée avec une très forte pente (p9581 "SI Motion Rampe de freinage Valeur de référence", p9583 "SI Motion Rampe de freinage Délai de timeout"). Le niveau SLS qui vient d'être sélectionné devient actif immédiatement après la fin de la temporisation SBR (p9582 "SI Motion Rampe de freinage Temporisation"). | - Eventuellement régler une pente plus faible pour la rampe de freinage (p9581 "SI Motion Rampe de freinage Valeur de référence", p9583 "SI Motion Rampe de freinage Délai de timeout") - Eventuellement régler p9500 "SI Motion Temps de cycle de surveillance" sur une valeur plus faible. | | 4.5 |
| AP01294633 | Lorsque la signalisation C01711 "SI Motion CU: Défaut dans un canal de surveillance" survient avec une valeur de défaut supérieure ou égale à 1000, le paramètre r9725[0] ("SI Motion Diagnostic STOP F") n'est pas actualisé. | Lorsque la signalisation C01711 "SI Motion CU: Défaut dans un canal de surveillance" survient avec une valeur de défaut supérieure ou égale à 1000, l'affichage de diagnostic du STOP F survenu n'apparaît pas dans le paramètre r9725[0] ("SI Motion Diagnostic STOP F"). | Néant. L'information de diagnostic est également contenue dans la signalisation C01711 et dans le tampon de signalisations Safety Integrated (r9747 et suivants). | | 4.5 |
| AP01299425 | Avec le réglage d'usine de p9585/9385 "SI Motion Tolérance aux erreurs Acquisition mesure ss capt" = -1, la valeur de diagnostic de celui-ci, r9787 "SI Motion Tolérance aux erreurs possible sans capteur", indique une valeur non valide. | Avec le réglage d'usine de p9585/9385 "SI Motion Tolérance aux erreurs Acquisition mesure ss capt" = -1, la valeur de diagnostic de celui-ci, r9787 "SI Motion Tolérance aux erreurs possible sans capteur", indique une valeur non valide. | Régler p9585/9385 "SI Motion Tolérance aux erreurs Acquisition mesure ss capt" sur la valeur 4 pour les moteurs synchrones et sur la valeur 0 pour les moteurs asynchrones. | Servo/Vector | 4.5 |
| LH9 Listenh G120 CU230P-2 - Généralités | | | | | |
| AP01064437 | Lors du paramétrage de la commutation d'unité, une séquence précise doit être respectée. Faute de quoi certains paramètres ne seront pas convertis. | Lors du paramétrage de la commutation d'unité, une séquence précise doit être respectée. Faute de quoi certains paramètres ne seront pas convertis. | Lors de la conversion de % en une autre unité, p0596 doit d'abord être réglé puis p0595 doit être changé de 1 à l'unité souhaitée. Lors de la conversion d'une grandeur rapportée (avec unité) en %, p0595 doit d'abord être changé de l'unité à % puis p0596 doit être réglé sur 1. | | 4.5 |
| LH11 Listenh G120 CU240B/E-2 - Généralités | | | | | |
| AP01130452 | La remarque dans le diagramme fonctionnel 2510, indiquant que le signal r0052 "CO/BO: Mot d'état 1" bit 3 "Défaut actif" est inversé lorsqu'il est appliqué à une sortie TOR, est incorrecte. Cette remarque est une recommandation indiquant d'inverser la sortie TOR via p0748 "CU Inverser les sorties TOR" pour empêcher toute rupture de fil. | La remarque dans le diagramme fonctionnel 2510, indiquant que le signal r0052 "CO/BO: Mot d'état 1" bit 3 "Défaut actif" est inversé lorsqu'il est appliqué à une sortie TOR, est incorrecte. Cette remarque est une recommandation indiquant d'inverser la sortie TOR via p0748 "CU Inverser les sorties TOR" pour empêcher toute rupture de fil. | Inverser la sortie TOR via p0748. | | 4.5 |
| LH11 Listenh G120 CU240B/E-2 - Safety Integrated | | | | | |
| AP01283996 | Dans F01611/F30611 "SI P1: Défaut dans un canal de surveillance", aucun remède possible n'est indiqué pour la valeur de défaut 1000 "Timer de contrôle écoulé". | Dans F01611/F30611 "SI P1: Défaut dans un canal de surveillance", aucun remède possible n'est indiqué pour la valeur de défaut 1000 "Timer de contrôle écoulé". | Remède pour la valeur de défaut 1000 : vérifier le temps de tolérance de commutation F-DI et augmenter éventuellement sa valeur (p9650/p9850). | | 4.5 |

| ARTSPlusRQ | Description succincte | Domaine | Remède | DO concerné | nouveau depuis |
|----------------------------------|--|--|---|-------------|----------------|
| LH14 Listenh G120D - Généralités | | | | | |
| AP01229100 | Dans le manuel de listes "SINAMICS G120D", dans la description de p0970 "Entraînement Réinitialiser les paramètres" la phrase suivante ne s'applique pas à CU250D-2 : "La réinitialisation des paramètres est terminée lorsque p0970 et p0010 sont remis à 0". | Dans le manuel de listes "SINAMICS G120D", dans la description de p0970 "Entraînement Réinitialiser les paramètres" la phrase suivante ne s'applique pas à CU250D-2 : "La réinitialisation des paramètres est terminée lorsque p0970 et p0010 sont remis à 0". | La phrase suivante est correcte : "La réinitialisation des paramètres est terminée lorsque p0970 est remis à 0 et p0010 est mis à 1". | | 4.5 |
| PNIO_MC - Communication PROFINET | | | | | |
| AP01316001 | Le télégramme "Données additionnelles, canal d'informations Safety, PZD-0/3" étant configuré, il se produit l'alarme A08511 "PROFINET: Données de configuration de réception non valides" avec la valeur d'alarme 2 "Trop grand nombre de mots de données PZD en sortie ou en entrée pour un objet entraînement. 12 mots au maximum sont possibles". La LED BF clignote et aucun échange de données cyclique n'est possible. | Le télégramme "Données additionnelles, canal d'informations Safety, PZD-0/3" étant configuré, il se produit l'alarme A08511 "PROFINET: Données de configuration de réception non valides" avec la valeur d'alarme 2 "Trop grand nombre de mots de données PZD en sortie ou en entrée pour un objet entraînement. 12 mots au maximum sont possibles". La LED BF clignote et aucun échange de données cyclique n'est possible. | Utiliser "Télégramme additionnel PZD-2/4". | DEV_CUxxx | 4.5 |