

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

Queste note prevalgono sulle informazioni contenute nel resto della documentazione.

Leggerle attentamente perché contengono informazioni importanti per l'installazione e l'uso del software.

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

ARTSPiusRQ	Parola chiave	Descrizione del caso/problema	Possibilità di soluzione	DO concernere	nuovo dacché
<b>SINAMICS_SW - Generale</b>					
AP00921575	La conferma delle anomalie con il tasto OK nel menu "DIAGNOS/FAULTS" sul BOP-2 non cancella la lista degli avvisi.	La conferma delle anomalie con il tasto OK nel menu "DIAGNOS/FAULTS" sul BOP-2 non cancella la lista degli avvisi.	Per cancellare la lista degli avvisi, impostare a 0 il parametro p2111 "Contatore avvisi".		4.5
AP01296829	Nelle unità CU240B-2 e CU240B-2 DP, per p0015 "Macro apparecchio di azionamento" = 19 "3 fili (abil/av/ind)" e p0015 = 20 "3 fili (abil/on/inv)" la conferma allarmi è cablata in modo errato. La conseguenza è che la conferma allarmi tramite ingressi digitali non è possibile.	Nelle unità CU240B-2 e CU240B-2 DP, per p0015 "Macro apparecchio di azionamento" = 19 "3 fili (abil/av/ind)" e p0015 = 20 "3 fili (abil/on/inv)" la conferma allarmi è cablata in modo errato. La conseguenza è che la conferma allarmi tramite ingressi digitali non è possibile.	Gli allarmi possono essere confermati tramite interconnessione di p2103 "BI: 1. Tacitazione anomalie" su p0722 "CO/BO: CU Ingressi digitali, stato" bit 3 "DI 3 (morsetto 8)".		4.5
<b>SINAMICS_SW - EPOS</b>					
AP01160054	Se la posizione di riferimento viene modificata spesso in modo incrementale tramite MDI, ad es. tramite un volantino, e se le posizioni di destinazione si trovano a monte del finecorsa software, può verificarsi l'intervento della sorveglianza F07481 "EPOS: Posizione asse < finecorsa software meno" o F07482 "EPOS: Posizione asse > finecorsa software più".	Se la posizione di riferimento viene modificata spesso in modo incrementale tramite MDI, ad es. tramite un volantino, e se le posizioni di destinazione si trovano a monte del finecorsa software, può verificarsi l'intervento della sorveglianza F07481 "EPOS: Posizione asse < finecorsa software meno" o F07482 "EPOS: Posizione asse > finecorsa software più".	Nessuna.	Servo/Vector	4.5
<b>SINAMICS_SW - Comunicazione in generale</b>					
AP01290772	Il parametro PROFINET r8960 "PN Assegnazione controller sottoslot" viene erroneamente visualizzato su unità non PROFINET.	Il parametro PROFINET r8960 "PN Assegnazione controller sottoslot" viene erroneamente visualizzato su unità non PROFINET.	Nessuna		4.5
<b>SINAMICS_SW - Comunicazione CAN</b>					
AP01068349	Visualizzazione dell'errore F8701(1) "Cambio di stato NMT" in r8611 "CAN: Pre-defined Error Field" dopo il comando CANopen NMT "Reset Node" su G120.	Dopo il comando CANopen NMT "Reset Node" su G120, durante il quale l'azionamento è nello stato "Funzionamento", si visualizza a riavvio effettuato l'errore F8701(1) "Cambio di stato NMT" in r8611 "CAN: Pre-defined Error Field".	Se viene emesso il comando CANopen NMT "Reset Node" su G120, essendo l'azionamento nello stato "Funzionamento", è necessario tacitare dopo il riavvio l'errore F8701(1) "Cambio di stato NMT" affinché lo stesso non venga più visualizzato in r8611 "CAN: Pre-defined Error Field".		4.4 HF2
<b>SINAMICS_SW - Comunicazione PROFIBUS</b>					
AP01317637	"Telegramma aggiuntivo 700, PZD-0/3" manca nel GSD per la CU250D-2 DP F.	"Telegramma aggiuntivo 700, PZD-0/3" manca nel GSD per la CU250D-2 DP F.	Utilizzare "Telegramma aggiuntivo PZD-2/4".		4.5
<b>SINAMICS_SW - Comunicazione PROFINET</b>					
AP01307504	Sugli apparecchi interessati è possibile utilizzare PROFenergy solo con i valori dei parametri predefiniti. I parametri p5602[1] "Pe Modo risparmio energetico tempo di pausa minimo", p5606[1] "Pe Modo risparmio energetico tempo permanenza massimo" e p5612[1] "Pe Caratteristiche risparmio energia in funzione della modalità" non sono modificabili. Inoltre il parametro r5600 "Pe Modo risparmio energetico ID" visualizza erroneamente il valore 1 anziché 2 "Modo risparmio energetico 2".	Sugli apparecchi interessati è possibile utilizzare PROFenergy solo con i valori dei parametri predefiniti. I parametri p5602[1] "Pe Modo risparmio energetico tempo di pausa minimo", p5606[1] "Pe Modo risparmio energetico tempo permanenza massimo" e p5612[1] "Pe Caratteristiche risparmio energia in funzione della modalità" non sono modificabili. Inoltre il parametro r5600 "Pe Modo risparmio energetico ID" visualizza erroneamente il valore 1 anziché 2 "Modo risparmio energetico 2".	Nessuna.		4.5

ARTSPlusRQ	Parola chiave	Descrizione del caso/problema	Possibilità di soluzione	DO concernere	nuovo dacché
SINAMICS_SW - Comunicazione PROFINET					
AP01312464	La funzione "Canali di diagnostica PN" può essere progettata tramite Config HW, ma non può essere progettata con la versione di firmware V4.5 a causa di interruzioni della comunicazione.	La funzione "Canali di diagnostica PN" può essere progettata tramite Config HW, ma non può essere progettata con la versione di firmware V4.5 a causa di interruzioni della comunicazione.	Nessuna.		4.5
SINAMICS_SW - Regolazione					
AP01278534	Se il regolatore PID è parametrizzato come sorgente del segnale per la funzione ESM e utilizza un ingresso analogico come segnale del valore attuale (P2264), nel funzionamento ESM non viene riconosciuta la rottura di un conduttore (A3505). In questo modo, la funzione ESM non verrà commutata alla sorgente del valore di riferimento sostitutiva (P3882).  La funzione ESM continua ad utilizzare il regolatore PID come sorgente del segnale.  P3889 "CO/BO: Parola di stato ESM" bit 2 "Segnale del valore di riferimento perso" resta a 0. P3889 "CO/BO: Parola di stato ESM" bit 3 "Valore attuale del regolatore PID (p2264) perso" resta a 0.	Se il regolatore PID è parametrizzato come sorgente del segnale per la funzione ESM e utilizza un ingresso analogico come segnale del valore attuale (P2264), nel funzionamento ESM non viene riconosciuta la rottura di un conduttore (A3505). In questo modo, la funzione ESM non verrà commutata alla sorgente del valore di riferimento sostitutiva (P3882).  La funzione ESM continua ad utilizzare il regolatore PID come sorgente del segnale.  P3889 "CO/BO: Parola di stato ESM" bit 2 "Segnale del valore di riferimento perso" resta a 0. P3889 "CO/BO: Parola di stato ESM" bit 3 "Valore attuale del regolatore PID (p2264) perso" resta a 0.	Per assicurarsi che in tutti i casi venga utilizzato per il funzionamento ESM il valore di riferimento di velocità corretto, il parametro P3881 "Sorgente del valore di riferimento ESM" va impostato a 1 "Valore di riferimento fisso del numero di giri 15 (p1015)".		4.5
AP01289858	Descrizione dei parametri p1051 "Limite di numero di giri GdR, senso di rotazione positivo" e p1052 "Limite di numero di giri GdR, senso di rotazione negativo" incompleta.	I parametri 1051 "Limite di numero di giri GdR, senso di rotazione positivo" e p1052 "Limite di numero di giri GdR, senso di rotazione negativo" agiscono come limiti del numero di giri immediatamente a monte del generatore di rampa. Se tramite uno dei due limiti del numero di giri viene impostato un valore che provoca una modifica dell'uscita del generatore di rampa, per il generatore di rampa è attiva la rampa OFF3. Questo comportamento non è documentato.	Nessuna.	Servo/Vector	4.5
SINAMICS_SW - Safety Integrated					
AP01065442	Nel modo operativo Controllo U/f compaiono sporadicamente i messaggi C01711/C30711 "SI Motion P1: Guasto in un canale di sorveglianza" nel riavviamento al volo con Safety Extended Functions abilitate deselezionando rapidamente STO e ON/OFF1.	Se si utilizza la funzione di riavviamento al volo con le funzioni Safety Extended abilitate, sporadicamente possono essere emessi i messaggi C01711/C30711 "SI Motion P1: Guasto in un canale di sorveglianza". In questo senso è irrilevante se, durante l'esecuzione della funzione di riavviamento al volo, è selezionata o meno una funzione di sicurezza.	Quando si utilizza la funzione Riavviamento al volo o Mot. Id., si deve aumentare il valore dei parametri p9542/p9342 "SI Motion, confronto valore attuale della tolleranza". Alternativa: confermare i messaggi C01711/C30711 "SI Motion P1: Guasto in un canale di sorveglianza" mediante "tacitazione sicura" (Internal Event Acknowledge).		4.4 HF2
AP01241570	In caso di interruzione di fase dell'alimentazione e con le funzioni "Automatic Restart" con Safety Sensorless, l'azionamento segnala gli allarmi Safety 1711.3 e 30711.3 "Guasto in un canale di sorveglianza". Questo comportamento si verifica solo con il funzionamento U/f e con la funzione "Automatic Restart" del motore attivata.	Se le funzioni "Automatic Restart" e Safety Sensorless operano insieme in caso di interruzione di fase dell'alimentazione nel funzionamento U/f, vengono emessi gli avvisi Safety 1711.3 o 30711.3. che devono essere confermati separatamente.	Aumentare p9542 "SI Motion, confronto valore attuale della tolleranza".		4.5
AP01279705	Tipo di messaggio per N30620, N30621, A30666 e A30693 non riparametrizzabile.	Per i seguenti messaggi la riparametrizzazione del tipo di messaggio (F = anomalia, A = avviso, N = nessun messaggio) contrariamente a quanto specificato nel Manuale delle liste non è possibile:  N30620 (F, A) SI MM: Coppia arrestata in modo sicuro attiva N30621 (F, A) SI MM: Safe Stop 1 attivo A30666 (F) SI Motion MM: Segnale 1 statico su F-DI per tacitazione sicura A30693 (F) SI MM: Parametrizzazione Safety modificata, avvio a caldo/POWER ON necessario"	Nessuna.	Servo/Vector	4.5
AP01280202	Il valore 0 non viene subito applicato in p9587/p9387 "SI Motion Rilevamento del valore attuale senza encoder, tempo di filtro". Il valore precedente viene mantenuto e agisce su r9714[0] "SI Motion, diagnostica velocità".	La parametrizzazione di 0 ms in p9587 "SI Motion Rilevamento del valore attuale senza encoder, tempo di filtro" deve fare sì che il filtro PT1, che agisce sul valore attuale della velocità di Safety Sensorless, venga disattivato immediatamente. L'efficacia immediata non funziona. Dopo la parametrizzazione di 0 ms continua ad essere attivo il tempo di livellamento precedente e quindi il filtro passa-basso. Solo dopo Power On il valore 0 viene applicato in p9587 e il filtro si disattiva.	Dopo l'impostazione di p9587/p9387 "SI Motion Rilevamento del valore attuale senza encoder, tempo di filtro" al valore 0, eseguire Power off/on.		4.5

ARTSPlusRQ	Parola chiave	Descrizione del caso/problema	Possibilità di soluzione	DO concernere	nuovo dacché
<b>SINAMICS_SW - Safety Integrated</b>					
AP01292542	Se si seleziona la funzione Safety SLS tramite ingressi digitali fail-safe, in caso di differenza di velocità molto bassa tra il livello SLS attuale e quello selezionato oppure in caso di rampa di frenatura sicura parametrizzata troppo ripida, la funzione SBR non si attiva una volta trascorso il tempo di ritardo SBR.	Se si seleziona la funzione Safety SLS tramite ingressi digitali fail-safe, in caso di differenza di velocità molto bassa tra il livello SLS attuale e quello selezionato (p9531 "SI Motion Valori limite SLS") oppure in caso di rampa di frenatura sicura parametrizzata troppo ripida (p9581 "SI Motion Valore di riferimento rampa di frenatura", p9583 "SI Motion Tempo di sorveglianza rampa di frenatura"), la funzione SBR non si attiva una volta trascorso il tempo di ritardo SBR (p9582 "SI Motion Tempo di ritardo rampa di frenatura"). Il nuovo livello SLS selezionato diventa attivo subito dopo il termine del tempo di ritardo SBR (p9582 "SI Motion Tempo di ritardo rampa di frenatura").	- Eventualmente impostare la rampa di frenatura sicura meno ripida (p9581 "SI Motion Valore di riferimento rampa di frenatura", p9583 "SI Motion Tempo di sorveglianza rampa di frenatura") - Eventualmente impostare p9500 "SI Motion Clock di sorveglianza" a un valore inferiore.		4.5
AP01294633	All'emissione del messaggio C01711 "SI Motion CU: Guasto in un canale di sorveglianza" con un valore di anomalia maggiore o uguale a 1000, il parametro r9725[0] ("SI Motion Diagnostica STOP F") non viene aggiornato.	All'emissione del messaggio C01711 "SI Motion CU: Guasto in un canale di sorveglianza" con un valore di anomalia maggiore o uguale a 1000, la visualizzazione di diagnostica di STOP F non compare nel parametro r9725[0] ("SI Motion Diagnostica STOP F").	Nessuno. Le informazioni di diagnostica sono contenute anche nel messaggio C01711 e nel buffer dei messaggi Safety (r9747 e segg.).		4.5
AP01299425	Con l'impostazione di fabbrica di p9585/9385 "SI Motion Tolleranza errori rilevamento valore attuale senza encoder" = -1, il relativo valore di diagnostica, r9787 "SI Motion, tolleranza errori possibile senza encoder", visualizza un valore non valido.	Con l'impostazione di fabbrica di p9585/9385 "SI Motion Tolleranza errori rilevamento valore attuale senza encoder" = -1, il relativo valore di diagnostica, r9787 "SI Motion, tolleranza errori possibile senza encoder", visualizza un valore non valido.	Per i motori sincroni impostare il parametro p9585/9385 "SI Motion Tolleranza errori rilevamento valore attuale senza encoder" al valore 4 e per i motori asincroni al valore 0.	Servo/Vector	4.5
<b>LH9 Listenh G120 CU230P-2 - Generale</b>					
AP01064437	Quando si parametrizza la commutazione delle unità, si deve rispettare una determinata sequenza operativa, altrimenti alcuni parametri non vengono convertiti.	Quando si parametrizza la commutazione delle unità, si deve rispettare una determinata sequenza operativa, altrimenti alcuni parametri non vengono convertiti.	Nella conversione di % in un'altra unità, prima si deve impostare P596 e poi si deve cambiare P595 da 1 all'unità desiderata.  Nella conversione in % di una grandezza riferita (con unità), prima si deve impostare P595 dall'unità a % e poi si deve impostare P596 a 1.		4.5
<b>LH11 Listenh G120 CU240B/E-2 - Generale</b>					
AP01130452	L'avvertenza nello schema logico 2510, secondo cui il segnale r0052 "CO/BO: parola di stato 1" bit 3 "Anomalia attiva" viene invertito quando è applicato a un'uscita digitale, è errata. Va interpretata come una raccomandazione a invertire l'uscita digitale tramite p0748 CU "Invertire uscite digitali" per garantire la sicurezza contro la rottura dei conduttori.	L'avvertenza nello schema logico 2510, secondo cui il segnale r0052 "CO/BO: parola di stato 1" bit 3 "Anomalia attiva" viene invertito quando è applicato a un'uscita digitale, è errata. Va interpretata come una raccomandazione a invertire l'uscita digitale tramite p0748 CU "Invertire uscite digitali" per garantire la sicurezza contro la rottura dei conduttori.	Invertire l'uscita digitale tramite p0748.		4.5
<b>LH11 Listenh G120 CU240B/E-2 - Safety Integrated</b>					
AP01283996	In F01611/F30611 "SI P1: Guasto in un canale di sorveglianza" manca un possibile rimedio per il valore di anomalia 1000 "Timer di controllo scaduto".	In F01611/F30611 "SI P1: Guasto in un canale di sorveglianza" manca un possibile rimedio per il valore di anomalia 1000 "Timer di controllo scaduto".	Rimedio per il valore di anomalia 1000: Controllare il tempo di tolleranza della commutazione F-DI ed eventualmente aumentare il valore (p9650/p9850).		4.5
<b>LH14 Listenh G120D - Generale</b>					
AP01229100	Nel Manuale delle liste "SINAMICS G120D", la descrizione di p0970 "Azionamento, ripristinare parametri" contiene la frase seguente che non è valida per CU250D-2: "Il reset dei parametri è terminato una volta che sono state effettuate le impostazioni p0970 = 0 e p0010 = 0."	Nel Manuale delle liste "SINAMICS G120D", la descrizione di p0970 "Azionamento, ripristinare parametri" contiene la frase seguente che non è valida per CU250D-2: "Il reset dei parametri è terminato una volta che sono state effettuate le impostazioni p0970 = 0 e p0010 = 0."	La frase corretta è la seguente: "Il reset dei parametri è terminato una volta che sono state effettuate le impostazioni p0970 = 0 e p0010 = 1."		4.5

ARTSPlusRQ	Parola chiave	Descrizione del caso/problema	Possibilità di soluzione	DO concernere	nuovo dacché
PNIO_MC - Comunicazione PROFINET					
AP01316001	Quando si progetta il telegramma "Dati aggiuntivi, Safety Info Channel, PZD-0/3", compare l'avviso A08511 "PROFINET: configurazione dati di ricezione non valida con valore di avviso 2 "Troppe parole dati PZD per output o input per un oggetto di azionamento. Sono consentite al massimo 12 parole" Il LED BF lampeggia e lo scambio dati ciclico non può avvenire.	Se è progettato il telegramma "Dati aggiuntivi, Safety Info Channel, PZD-0/3", compare l'avviso A08511 "PROFINET: configurazione dati di ricezione non valida con valore di avviso 2 "Troppe parole dati PZD per output o input per un oggetto di azionamento. Sono consentite al massimo 12 parole" Il LED BF lampeggia e lo scambio dati ciclico non può avvenire.	Utilizzare "Telegramma aggiuntivo PZD-2/4".	DEV_CUxxx	4.5