

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

| ARTSP1usRQ | 简要说明 | 实际情况 | 解决办法 | 子组件 | 自版本 |
|---------------------------------|---|--|---|-------|---------|
| SINAMICS_SW - 概述 | | | | | |
| 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。 | | 4.5 |
| 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。 | | 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 < 负软限位开关”或者F07482“EPOS：轴位置 > 正软限位开关”。 | 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 < 负软限位开关”或者F07482“EPOS：轴位置 > 正软限位开关”。 | 无。 | 伺服/矢量 | 4.5 |
| SINAMICS_SW - 一般通讯 | | | | | |
| 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 | | 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。 | | 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”。 | | 4.5 |
| SINAMICS_SW - PROFINET通讯 | | | | | |
| 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。 | | 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。 | | 4.5 |
| SINAMICS_SW - Safety Integrated | | | | | |
| 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”。 | | 4.4 HF2 |
| 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。 | | 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 | 4.5 |

| ARTSPplusRQ | 简要说明 | 实际情况 | 解决办法 | 子组件 | 自版本 |
|--|--|--|---|-------|-----|
| SINAMICS_SW - Safety Integrated | | | | | |
| 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“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。 | | 4.5 |
| AP01292542 | 通过故障安全数字量输入端选择安全功能SLS时，当前前和新选择的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，当前前和新选择的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。 | | 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。 | | 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 | 4.5 |
| SINAMICS_SW - 闭环控制 | | | | | |
| 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）”。 | | 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 | 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。 | | 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。 | | 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）。 | | 4.5 |
| 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。” | | 4.5 |

| ARTSPUsRQ | 简要说明 | 实际情况 | 解决办法 | 子组件 | 自版本 |
|----------------------|---|---|------------------|-----------|-----|
| 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 | 4.5 |